

(12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有權機關
國際事務局



(43) 国際公開日
2004年2月5日 (05.02.2004)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2004/012459 A1

(51) 國際特許分類⁷:

H04N 7/32

1) 出願人(米国を除く全ての指定国について): 松下電器産業株式会社 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL CO., LTD.) [JP/JP]; 〒571-8501 大阪府門真市大字門真 1006 番地 Osaka (JP).

(21) 國際出願番号:

PCT/EP2003/007610

発明者: および

発明者/出願人(米国についてのみ): 近藤 敏志 (KONDO,Satoshi) [JP/JP]; 〒 614-8361 京都府八幡市 男山指月 7 番 17 号 Kyoto (JP). 角野 真也 (KADONO,Shinya) [JP/IP]; 〒 662-0871 兵庫県西宮市 愛宕山 8 丁目 3 番 ホーフ愛宕 2-203 号 Hyogo (JP). 羽飼 誠 (HAGAI,Makoto) [JP/JP]; 〒 570-0051 大阪府 守口市 大枝南町 8 丁目 22 番 402 号 Osaka

(25) 国際出願の言語:

国際公開の言語:	日本語
優先権データ:	
特願2002-218001	2002年7月26日 (26.07.2002) JPN
特願2002-229487	2002年8月7日 (07.08.2002) JPN
特願2002-289421	2002年10月2日 (02.10.2002) JPN
特願 2002-305143	2002年10月18日 (18.10.2002) JPN

日本語

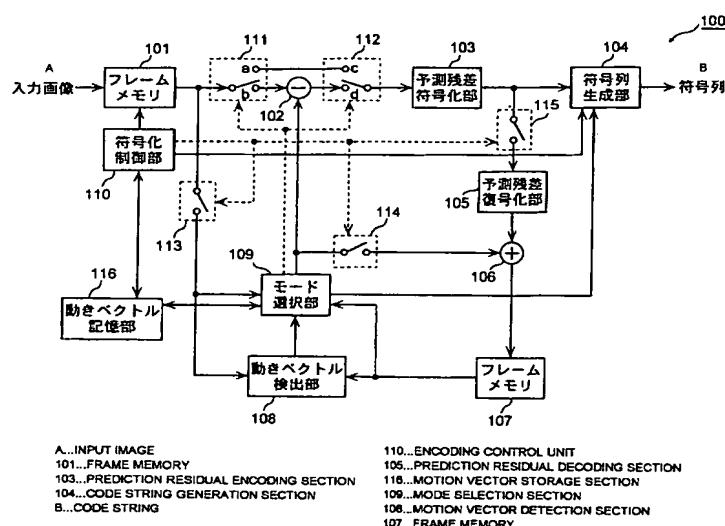
日本語

(26) 国際公開の言語:

優先権データ:			
特願2002-218001	2002年7月26日 (26.07.2002)	JP	
特願2002-229487	2002年8月7日 (07.08.2002)	JP	
特願2002-289421	2002年10月2日 (02.10.2002)	JP	
特願 2002-305143	2002年10月18日 (18.10.2002)	JP	

(54) Title: MOVING PICTURE ENCODING METHOD, MOVING PICTURE DECODING METHOD, AND RECORDING MEDIUM

(54) 発明の名称: 動画像符号化方法、動画像復号化方法および記録媒体



(57) Abstract: When encoding a picture used as a reference picture for another picture, a motion vector used in inter-picture prediction encoding is stored in a motion vector storage section (116). This motion vector storage operation is controlled by an encoding controller (110) so that the vector storage section (116) stores motion vector of a smaller number of pictures than the number of reference pictures. When encoding B picture in direct mode, if a motion vector to be referenced in the direct mode is held in the motion vector storage section (116), encoding is performed by using the motion vector. Moreover, if no motion vector to be referenced is held in the motion vector storage section (116), encoding is performed by making the motion vector “0” or by using a motion vector of a peripheral block.

(57) 要約: 他のピクチャの参照ピクチャとして用いられるピクチャの符号化においては、ピクチャ間予測符号化で用いられる動きベクトルを動きベクトル記憶部(116)に格納する。ただし、この動きベクトルの記憶動作は、符号化制御部(110)により、参照ピクチャ数よりも少ないピクチャ数の動きベクトルを動きベクトル記憶部(116)に格納するように制御される。Bピクチャの符号化において直接モードで符号化する場合には、直接モードにおいて参照すべき

〔統葉有〕



(JP). 安倍 清史 (ABE,Kiyofumi) [JP/JP]; 〒571-0074 大阪府 門真市 宮前町 16番1-213号 Osaka (JP).

(74) 代理人: 新居 広守 (NII,Hiromori); 〒532-0011 大阪府 大阪市淀川区 西中島3丁目11番26号 新大阪末広センタービル3F 新居国際特許事務所 Osaka (JP).

(81) 指定国(国内): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NI, NO, NZ, OM, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国(広域): ARIPO 特許 (GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア特許 (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ特許 (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI 特許 (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:
— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

明細書

動画像符号化方法、動画像復号化方法および記録媒体

5 技術分野

本発明は、動画像を効率良く圧縮する画像符号化方法とそれを正しく復号化する画像復号化方法に関し、特に直接モードを使用して処理を行う画像符号化方法と画像復号化方法に関する。

10 背景技術

近年、音声、画像、その他のデータを統合的に扱うマルチメディア時代を迎える。従来からの情報メディア、つまり新聞、雑誌、テレビ、ラジオ、電話等の情報を人に伝達する手段がマルチメディアの対象として取り上げられるようになってきた。一般に、マルチメディアとは、文字だけではなく、図形、音声、特に画像等を同時に関連づけて表すことをいうが、上記従来の情報メディアをマルチメディアの対象とするには、その情報をデジタル形式にして表すことが必須条件となる。

ところが、上記各情報メディアの持つ情報量をデジタル情報量として見積もってみると、文字の場合 1 文字当たりの情報量は 1 ~ 2 バイトであるのに対し、音声の場合 1 秒当たり 64Kbits (電話品質)、さらに動画については 1 秒当たり 100Mbps (現行テレビ受信品質) 以上の情報量が必要となり、上記情報メディアでその膨大な情報をデジタル形式でそのまま扱うことは現実的では無い。例えば、テレビ電話は、64Kbit/s ~ 1.5Mbps の伝送速度を持つサービス総合デジタル網 (ISDN : Integrated Services Digital Network) によってすでに実用化されているが、テレビ・カメラの映像をそのまま ISDN で送ることは不可能である。

そこで、必要となってくるのが情報の圧縮技術であり、例えば、テレビ電話の場合、ITU-T（国際電気通信連合 電気通信標準化部門）で国際標準化されたH.261やH.263規格の動画圧縮技術が用いられている。また、MPEG-1規格の情報圧縮技術によると、通常の音楽用CD（コンパクト・ディスク）に音声情報とともに画像情報を入れることも可能となる。

ここで、MPEG（Moving Picture Experts Group）とは、動画像信号圧縮の国際規格であり、MPEG-1は、動画像信号を1.5Mbpsまで、つまりテレビ信号の情報を約100分の1にまで圧縮する規格である。また、MPEG-1規格を対象とする伝送速度が主として約1.5Mbpsに制限されていることから、さらなる高画質化の要求をみたすべく規格化されたMPEG-2では、動画像信号が2～15Mbpsに圧縮される。さらに現状では、MPEG-1、MPEG-2と標準化を進めてきた作業グループ（ISO/IEC JTC1/SC29/WG11）によって、MPEG-1、MPEG-2を上回る圧縮率を達成し、更に物体単位で符号化・復号化・操作を可能とし、マルチメディア時代に必要な新しい機能を実現するMPEG-4が規格化された。MPEG-4では、当初、低ビットレートの符号化方法の標準化を目指して進められたが、現在はインタレース画像などの高ビットレートも含む、より汎用的な符号化に拡張されている。

MPEG-4やH.26L等の動画像符号化方式では、Bピクチャ（なお、以下では、動画中の一画面である静止画が「フレーム」であっても「フィールド」であってもよい場合、「ピクチャ」という。）の符号化において、直接モードという符号化モードを選択することができる。（MPEG-4ビジュアル規格書（1999年、ISO/IEC 14496-2:1999 Information technology -- Coding of audio-visual objects -- Part2: Visual, p.154）。図1は、従来の直接モードにおけるピクチャ間予測方法の一例を示す図である。直接モードにおけるピクチャ間予測方法を、

図 1 を用いて説明する。今、ピクチャ B 3 のブロック a を直接モードで符号化／復号化するとする。この場合、H. 26L 方式においては、ピクチャ B 3 を符号化／復号化する際に、第 2 参照インデックス（参照インデックスは「相対インデックス」ともいう。参照インデックスについては後述する。）が「0」である参照ピクチャ中のブロック a と同じ位置にあるブロックの動きベクトルを利用する。ここでは、ピクチャ P 4 がピクチャ B 3 に対して第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャであるとする。この場合には、ピクチャ P 4 中のブロック b の動きベクトル c を利用する。動きベクトル c は、ブロック b が符号化／復号化された際に用いられた動きベクトルであり、ピクチャ P 1 を参照している。ブロック a は、動きベクトル c と平行な動きベクトルを用いて、参照ピクチャであるピクチャ P 1 とピクチャ P 4 とから双方向予測を行う。この場合のブロック a を符号化／復号化する際に用いる動きベクトルは、ピクチャ P 1 に対しては動きベクトル d、ピクチャ P 4 に対しては動きベクトル e となる。

図 2 は、入力された各ピクチャに対するピクチャ番号および参照インデックスの付与の一例を示す説明図である。ピクチャ番号・参照インデックスは参照ピクチャ用メモリに格納された参照ピクチャを一意に識別するための番号である。参照画像としてメモリに蓄積されるピクチャ毎に「1」増加する値がピクチャ番号として割り当てられる。

図 3 は、従来の動画像符号化方法、動画像復号化方法における画像符号化信号のフォーマットを示す概念図である。Picture は 1 ピクチャ分の符号化信号、Header はピクチャ先頭に含まれるヘッダ符号化信号、Block1 は直接モードによるブロックの符号化信号、Block2 は直接モード以外の補間（動き補償）予測によるブロックの符号化信号、RIdx0, RIdx1 は参照インデックス、MV0, MV1 は動きベクトルを示す。補間（動き補償）

予測ブロック Block2 では、補間（動き補償）に使用する 2 つの参照ピクチャ（第 1 参照ピクチャおよび第 2 参照ピクチャ）を示すため 2 つの参照インデックス RIdx0, RIdx1 を符号化信号中にこの順で有する。参照インデックス RIdx0, RIdx1 いずれを使用するかは PredType により判断する
5 ことができる。例えば、PredType により双方向でピクチャを参照することが示される場合は RIdx0 と RIdx1 が用いられ、片方向でピクチャを参照することが示される場合は RIdx0 または RIdx1 が用いられ、直接モードが示されている場合は RIdx0, RIdx1 ともに用いられない。第 1 参照ピクチャを示す参照インデックス RIdx0 を第 1 参照インデックス、第 2 参
10 照ピクチャを示す参照インデックス RIdx1 を第 2 参照インデックスと呼ぶ。第 1 参照ピクチャと第 2 参照ピクチャとは符号化ストリーム中のデータ位置で決まる。

以下、第 1 参照インデックス、第 2 参照インデックスの付与方法について図 2 (a) を用いて説明する。

15 第 1 参照インデックスの値には、まず、符号化／復号化対象ピクチャより前の表示時刻を持つ参照ピクチャに対し、符号化／復号化対象ピクチャに近い順より「0」から始まる値が割り当てられる。符号化／復号化対象より前の表示時刻を持つ参照ピクチャ全てに対し「0」から始まる値が割り当てられたら、次に符号化／復号化対象ピクチャより後の表
20 示時刻を持つ参照ピクチャに対し、符号化／復号化対象ピクチャに近い順から続きの値が割り当てられる。

第 2 参照インデックスの値には、まず、符号化／復号化対象ピクチャより後の表示時刻を持つ参照ピクチャに対し、符号化／復号化対象ピクチャに近い順より「0」から始まる値が割り当てられる。符号化／復号化対象より後の表示時刻を持つ参照ピクチャ全てに対し「0」から始まる値が割り当てられたら、次に符号化／復号化対象ピクチャより前の表
25

示時刻を持つ参照ピクチャに対し、符号化／復号化対象ピクチャに近い順から続きの値が割り当てられる。

図2 (a) における第1参照インデックス RIdx0 が「0」で第2参照インデックス RIdx1 が「1」の場合、図2に示すように、第1参照ピクチャはピクチャ番号「14」のBピクチャであり、第2参照ピクチャはピクチャ番号「13」のBピクチャである。
5

ブロック中の参照インデックスは可変長符号語により表現され、値が小さいほど短い符号長のコードが割り当てられている。通常、ピクチャ間予測の参照ピクチャとして符号化／復号化対象ピクチャに最も近いピクチャが選択される可能性が高いため、上記のように符号化／復号化対象ピクチャに近い順に参照インデックス値を割り当てれば符号化効率は高くなる。
10

一方、符号化信号中のバッファ制御信号（図3のHeader内のRPSL）を用いて参照インデックスの割り当て変更（リマッピング）を明示することにより、参照インデックスに対する参照ピクチャの割り当てを任意に変更することができる。従って、この割り当ての変更により、第2参照インデックスが「0」の参照ピクチャを、ピクチャメモリ内のどの参照ピクチャに定めてもよいということになる。例えば、図2 (b) に示すように、第2参照インデックスが「0」の参照ピクチャが、符号化／復号化対象ピクチャの直前の表示時刻を持つ参照ピクチャとなるように、ピクチャ番号に対する参照インデックスの割り当てを変更することもできる。
15
20

また、図2 (a) および図2 (b) に示した例では、Bピクチャが他のピクチャの符号化／復号化の際に参照される場合を示したが、一般的には、以下の条件の下に符号化が行われる場合が多い。
25

(1) Bピクチャは、他のピクチャに参照されない。

(2) Bピクチャの各ブロックは、表示順で前方にある直近のN (Nは正の整数) 枚のPピクチャ (またはIピクチャ) と、表示順で後方にある直近の1枚のPピクチャ (またはIピクチャ)とのうちから任意の2枚を参照して動き補償を行う。

5 図4 (a) は、Bピクチャが前方4枚 (N=4) および後方1枚のPピクチャを参照ピクチャとして符号化される場合における符号化対象ピクチャB11に対する参照インデックスの初期設定の一例を示す図である。図4 (a)において、図2 (a)に示した例と異なる点は、Bピクチャが他のピクチャに参照されないので、Bピクチャには参照インデックスは割り当てられず、Pピクチャ (とIピクチャと) にのみ参照インデックスが割り当てられる。例えば、ピクチャB11は、表示順で前方にある直近4枚のPピクチャと後方にある直近1枚のPピクチャとを参照することができるので、ピクチャP0、ピクチャP1、ピクチャP4、ピクチャP7およびピクチャP10にだけ参照インデックスが付されている。

10 15

図4 (a)に示した例では、ピクチャB11に対して第1参照インデックスが「0」である参照ピクチャは、ピクチャP7であり、第2参照インデックスが「0」である参照ピクチャは、ピクチャP10である。ピクチャP10は、ピクチャB11に対して表示順で後方にあり、ピクチャB11に対して最も近傍にあるPピクチャである。上記の条件下においても、参照インデックスに対する参照ピクチャの割り当ては、自由に変更することができる。図4 (b)は、図4 (a)に示した参照インデックスに対して、リマッピングが行われた場合におけるピクチャB11の参照インデックスの一例を示す図である。図4 (b)に示すように、
20 H. 26L方式では、初期設定でピクチャP7に割り当てられていた第1参照インデックスの値「0」を、ピクチャP1に割り当て直したり、
25

初期設定でピクチャ P 10 に割り当てられていた第 2 参照インデックスの値「0」を、ピクチャ P 0 に割り当て直したり、当該 B ピクチャの符号化効率などに応じて、自由にリマッピングすることができる。

このように、参照インデックスに対する参照ピクチャの割り当ては、
5 自由に変更することができるため、通常、参照ピクチャとして選択することにより符号化対象ピクチャの符号化効率が高くなるピクチャに対してより小さい参照インデックスが割り当てられるように変更される。すなわち、ブロック中の参照インデックスは可変長符号語により表現され、
10 値が小さいほど短い符号長のコードが割り当てられているので、参照することにより符号化効率が向上するピクチャに対して、より小さな参照インデックスを割り当てるにより、参照インデックスの符号量を減らし、さらに符号化効率の向上を行うものである。

上記従来の方法においては、B ピクチャのブロックを直接モードによって処理する場合、第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャ
15 の動きベクトルを利用する。そのため、B ピクチャの符号化／復号化処理の際には、第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャの動きベクトルを記憶しておかなければならぬ。しかしながら、特に復号化処理の際には、復号化対象の B ピクチャの符号列を処理し始めるまで、
20 どの参照ピクチャが第 2 参照インデックス「0」のピクチャであるかがわからない。これは、バッファ制御信号（図 3 の Header 内の RPSL）を用いて明示的に指示することにより、参照インデックスに対する参照ピクチャの割り当てを任意に変更することができるためである。したがって、B ピクチャの符号化／復号化処理の際には、すべての参照ピクチャ
25 に対する動きベクトルを記憶しておかなければならぬ。よって従来の方法においては、画像サイズが大きくなるに従い、また、参照ピクチャ数が多くなるに従い、動きベクトルを格納するためのメモリ量が爆発的

に増大するという問題がある。

本発明は、上記問題を解決するためのものであり、直接モード用に格納する動きベクトルのメモリ量を低減することを可能とする動画像符号化方法および動画像復号化方法を提供することを目的とする。

5

発明の開示

この課題を解決するために、本発明の動画像符号化方法は、複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を符号化する方法であって、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら動画像をブロック 10 単位で符号化し、符号列を生成するステップと、動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報を生成するステップと、生成された前記制限情報を符号化するステップとを有することを特徴とする。これにより、複数のブロックを有するピクチャ中の符号化対象ブロックの動き補償を行うときに用いる動きベクトルの記憶の制限を示すこ 15 とができる。

また、本発明の他の動画像符号化方法は、複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら符号化する方法であって、符号化対象ブロックの符号化モードを決定する決定ステップと、前記符号化対象ブロックの符号化モードが直接モードである場合に、参照インデックスで特定される符号化済ピクチャの動きベクトルが記憶部に格納されているかどうかを判断する判断ステップと、前記参照インデックスで特定される符号化済フレームの動きベクトルが、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記符号化対象ブロックを有するピクチャと同一のピクチャ内にあり前記符号化対象ブロックの周辺にあるブロックを符号化するときに用いられた動きベクトルを用いて前記符号化対象ブロックの動き補償を行う導出ス 20 25

テップとを有し、前記直接モードは、符号化済ピクチャ中のブロックが符号化されたときに用いられた動きベクトルを用いて前記符号化対象ブロックの動き補償を行う符号化モードであり、前記参照インデックスは、記憶部に格納されている複数の符号化済ピクチャから、前記符号化対象ブロックに対して動き補償を行うときに参照する参照ピクチャを選択するため、前記符号化済ピクチャに対して付与されたインデックスであることを特徴とする。これにより、直接モードで動き補償を行うために必要な動きベクトルが記憶部になくても符号化対象ブロックの動き補償を行うことができる。

10 また、前記動画像符号化方法は、さらに、前記参照インデックスで特定される符号化済フレームの動きベクトルが、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記符号化対象ブロックの動きベクトルを「0」として前記符号化対象ブロックの動き補償を行う別の導出ステップを有するとしてもよい。これにより、直接モードで動き補償を行うために必要な動きベクトルが記憶部になくても符号化対象ブロックの動き補償を行うことができる。

前記動画像符号化方法は、さらに、前記参照インデックスで特定される符号化済フレームを符号化するときに用いた動きベクトルが記憶部に格納されていると判断された場合に、記憶部に格納されている前記動きベクトルを用いて前記符号化対象ブロックの動き補償を行う別の導出ステップを有するとしてもよい。これにより、直接モードで動き補償を行うために必要な動きベクトルがあるかないかの判断に基づいて符号化対象ブロックの動き補償をすることができます。

また、本発明のさらに他の動画像符号化方法は、複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を符号化する方法であって、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら動画像をブロック単位で符号

化し、符号列を生成するステップと、動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報を生成する第一の出力ステップと、前記符号化対象ブロックが参照するピクチャがBピクチャである場合に、前記Bピクチャを符号化するときに用いた動きベクトルを記憶しないこと5を示す保存情報を生成する第二の出力ステップと、生成された前記制限情報と前記保存情報を符号化するステップとを有し、前記Bピクチャは、ブロック毎に最大2枚のピクチャを参照して動き補償を行うピクチャであることを特徴とする。これにより、複数のブロックを有するピクチャ中の符号化対象ブロックの動き補償を行うときに用いる動きベクトル10の記憶の制限を示し、ピクチャタイプにより保存しない動きベクトルを示すことができる。

前記動画像符号化方法は、前記制限情報と前記保存情報を符号化するステップでは、前記制限情報と前記保存情報を前記符号列中のヘッダ情報として符号化するとしてもよい。前記動画像符号化方法は、さらに、前記保存情報に基づき前記Bピクチャを符号化するときに用いた動きベクトルを記憶領域に格納せず、符号化順で、前記符号化対象ブロックを有するピクチャの直前に符号化されたPピクチャの動きベクトルを記憶領域に格納するステップを有し、前記Pピクチャは、ブロック毎に既に符号化済みのピクチャを最大1枚参照して予測符号化を行うピクチャ20であるとしてもよい。これにより、複数のブロックを有するピクチャ中の符号化対象ブロックの動き補償を行うときに用いる動きベクトルの記憶の制限を示し、ピクチャタイプにより保存しない動きベクトルを示すことができる。

本発明のさらに他の動画像符号化方法は、複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら符号化する方法であって、符号化対象のピクチャがトップフ

フィールドとボトムフィールドとからなるインタレース画像のいずれかのフィールドである場合に、前記符号化対象のピクチャが前記トップフィールドであるか前記ボトムフィールドであるかを判断するステップと、前記符号化対象のピクチャが前記トップフィールドであると判断された場合に、符号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルをトップフィールド用の記憶領域に格納し、前記符号化対象のピクチャが前記ボトムフィールドであると判断された場合に、符号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルをボトムフィールド用の記憶領域に格納するステップとを有することを特徴とする。これにより、フィールドのパーティ毎に動きベクトルを格納することができる。

前記動画像符号化方法は、前記トップフィールド用の記憶領域に格納する動きベクトルと、前記ボトムフィールド用の記憶領域に格納する動きベクトルとは、同一フレームに属するトップフィールドとボトムフィールドを符号化するときに用いた動きベクトルであるとしてもよい。これにより、同一フレームに属するフィールドを符号化するときに用いた動きベクトルを保存することができる。

前記動画像符号化方法は、さらに、符号化対象のピクチャをフレーム構造で符号化する場合に、前記符号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルを、トップフィールド用の記憶領域とボトムフィールド用の記憶領域とに格納するステップを有するとしてもよい。これにより、トップフィールド用の記憶領域とボトムフィールド用の記憶領域との両方に、フレーム構造の符号化対象のピクチャにおいて動き補償を行うときに用いた動きベクトルを記憶できる。

上記課題を解決するために、本発明の動画像復号化方法は、複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化する方法であって、復号化対象プロ

ックの動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報有する符号化列を入力するステップと、前記符号化列を復号化し前記制限情報を抽出するステップと、前記制限情報に基づいて動きベクトルを記憶領域に格納するステップとを有することを特徴とする。これに
5 より、複数のブロックを有するピクチャ中の符号化対象ブロックの動き補償を行うときに用いる動きベクトルの記憶の制限をすることができる。

また、本発明の他の動画像復号化方法は、複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化する方法であって、復号化対象ブロックの符号化モードを示す符号化モード情報を有する符号化列を入力するステップと、前記符号化列を復号化し前記符号化モード情報を抽出するステップと、前記符号化モード情報が直接モードを示している場合に、参照インデックスで特定される復号化済ピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルが記憶部に格納されているかどうかを判断する判断ステップと、前記
10 参照インデックスで特定される復号化済ピクチャの動きベクトルが、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記復号化対象ブロックを有するピクチャと同一のピクチャ内にあり前記復号化対象ブロックの周辺にあるブロックを復号化するときに用いられた動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行う導出ステップとを有し、前記直接モードは、参照するピクチャ中において前記復号化対象ブロックと同じ位置にあるブロックが復号化されたときに用いられた動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行う符号化モードであり、前記参照インデックスは、記憶部に格納されている複数の復号化済ピクチャから、前記復号化対象ブロックに対して動き補償を行うときに
15 参照する参照ピクチャを選択するために、前記復号化済ピクチャに対して付与されたインデックスであることを特徴とする。これにより、直接
20 動きベクトルを用いた動き補償を行うときに、前記復号化対象ブロックの動き補償を行う導出ステップとを有し、前記直接モードは、参照するピクチャ中において前記復号化対象ブロックと同じ位置にあるブロックが復号化されたときに用いられた動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行う符号化モードであり、前記参照インデックスは、記憶部に格納されている複数の復号化済ピクチャから、前記復号化対象ブロックに対して動き補償を行うときに
25 参照する参照ピクチャを選択するために、前記復号化済ピクチャに対して付与されたインデックスであることを特徴とする。これにより、直接

モードで動き補償を行うために必要な動きベクトルが記憶部になくても復号化対象ブロックの動き補償を行うことができる。

また、さらに、前記参照インデックスで特定される復号化済ピクチャの動きベクトルが、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前
5 記復号化対象ブロックの動きベクトルを「0」として前記復号化対象ブロックの動き補償を行う別の導出ステップを有するとしてもよい。これにより、直接モードで動き補償を行うために必要な動きベクトルが記憶部になくても復号化対象ブロックの動き補償を行うことができる。

前記動画像復号化方法は、さらに、前記参照インデックスで特定される復号化済ピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルが記憶部に格納されていると判断された場合に、記憶部に格納されている前記動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行う別の導出ステップを有するとしてもよい。これにより、直接モードで動き補償を行うために必要な動きベクトルがあるかないかの判断に基づいて復号化対
10 象ブロックの動き補償をすることができる。

本発明のさらに他の動画像復号化方法は、複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化する方法であって、復号化対象ブロックの動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報と、前記復号化
20 対象ブロックが参照するピクチャがBピクチャであるときに、前記Bピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルを記憶部に格納しないことを示す保存情報を有する符号化列を入力する入力ステップと、前記符号化列を復号化し前記制限情報と前記保存情報を抽出する抽出ステップと、前記制限情報に基づいて動きベクトルを記憶部に格納し、さらに前記保存情報に基づいてBピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルを記憶部に格納しない格納ステップとを有し、前記Bピクチャは、

ブロック毎に最大2枚の復号化済みピクチャを参照して動き補償を行うピクチャであることを特徴とする。これにより、抽出された制限情報と保存情報とにより、動きベクトルを保存すべきかどうかを決めることができる。

5 さらに、前記格納ステップにおいて、前記保存情報に基づき前記Bピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルを記憶部に格納せず、復号化順で、前記復号化対象ブロックを有するピクチャの直前に復号化されたPピクチャの動きベクトルを記憶部に格納し、前記Pピクチャは、
10 ブロック毎に既に復号化済みのピクチャを最大1枚参照して動き補償を行いうピクチャであるとしてもよい。これにより、抽出された制限情報と保存情報とにより、動きベクトルを保存すべきかどうかを決めることができる。

また、本発明のさらに他の動画像復号化方法は、複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化する方法であって、復号化対象のピクチャがトップフィールドとボトムフィールドとからなるインタレース画像のいずれかのフィールドである場合に、前記復号化対象のピクチャが前記トップフィールドであるか前記ボトムフィールドであるかを判断するステップと、前記復号化対象のピクチャが前記トップフィールドであると判断された場合に、復号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルをトップフィールド用の記憶領域に格納し、前記復号化対象のピクチャが前記ボトムフィールドであると判断された場合に、復号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルをボトムフィールド用の記憶領域に格納するステップとを有することを特徴とする。これにより、フィールドのパリティ毎に動きベクトルを格納することができる。

以上の様に、本発明の動画像符号化方法および動画像復号化方法によ

れば、直接モードで必要となる動きベクトルを格納するためのメモリ量を削減しつつ、より符号化効率の高い符号列を生成することができ、その実用的価値が高い。

5 図面の簡単な説明

図 1 は、従来の直接モードにおけるピクチャ間予測方法の一例を示す図である。

図 2 は、入力された各ピクチャに対するピクチャ番号および参照インデックスの付与の一例を示す説明図である。

10 図 3 は、従来の動画像符号化方法、動画像復号化方法における画像符号化信号のフォーマットを示す概念図である。

図 4 (a) は、B ピクチャが前方 4 枚および後方 1 枚の P ピクチャを参照ピクチャとして符号化される場合における符号化対象ピクチャ B 1 1 に対する参照インデックスの初期設定の一例を示す図である。

15 図 4 (b) は、図 4 (a) に示した参照インデックスに対して、リマッピングが行われた場合におけるピクチャ B 1 1 の参照インデックスの一例を示す図である。

図 5 は、本発明の実施の形態 1 の動画像符号化装置の構成を示すブロック図である。

20 図 6 (a) は、図 5 の動画像符号化装置に入力画像として入力されるピクチャの順序を示す図である。

図 6 (b) は、図 6 (a) に示したピクチャの順序を符号化順に並べ替えた場合のピクチャの順序を示す図である。

25 図 7 は、図 5 に示した符号列生成部によって生成される符号列の一例を示す図である。

図 7 (a) は、動きベクトルの記憶量に関する情報がシーケンスヘッ

ダに記述された符号列の一例を示す図である。

図 7 (b) は、動きベクトルの記憶量に関する情報が G O P (Group of Pictures) ヘッダに記述された符号列の一例を示す図である。

図 7 (c) は、動きベクトルの記憶量に関する情報がピクチャヘッダ 5 に記述された符号列の一例を示す図である。

図 7 (d) は、動きベクトルの記憶量に関する情報がスライスヘッダ に記述された符号列の一例を示す図である。

図 8 は、対象ブロックの動きベクトルを、直接モードを用いて計算する場合の計算方法の一例を示す図である。

10 図 9 は、B ピクチャを直接モードで符号化する際に第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャの動きベクトルを利用できない場合の 2 方向予測の一例を示す図である。

15 図 10 は、B ピクチャを直接モードで符号化する際に第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャの動きベクトルを利用できない場合の 2 方向予測の他の例を示す図である。

図 11 は、実施の形態 2 の動画像復号化装置の構成を示すブロック図である。

図 12 (a) は、符号列中に含まれるピクチャの順序を示すである。

20 図 12 (b) は、図 12 (a) に示したピクチャの並びを復号化順に並べ替えた場合のピクチャの順序を示す図である。

図 13 は、記録媒体からのデータの再生を管理するための管理情報と、符号化された A V データとを D V D などの記録媒体に記録する記録装置の概略的構成を示すブロック図である。

25 図 14 は、図 13 に示したシステム符号化部によって生成された管理情報と A V (Audio Video) ストリームとが記録された D V D などの記録媒体の一例を示す図である。

図 15 は、図 13 に示した記録装置に備えられる動画像符号化装置の構成を示すブロック図である。

図 16 (a) は、表示順に入力されたピクチャとそれらの符号化の順を示す図である。

5 図 16 (b) は、従来の M P E G - 4 符号化方式において、各ピクチャの符号化に伴ってメモリ内に格納される参照ピクチャと動きベクトルとを示す図である。

図 17 (a) は、表示順に入力されたピクチャとそれらの符号化の順を示す図である。

10 図 17 (b) は、図 15 に示した動画像符号化装置において、各ピクチャの符号化に伴ってメモリ内に格納される参照ピクチャと動きベクトルとを示す図である。

図 18 は、デジタルテレビ放送で送信されるデータストリームの一例を示す図である。

15 図 19 は、実施の形態 4 の再生装置の概略的構成を示すブロック図である。

図 20 は、図 19 に示したビデオ復号化部に相当する動画像復号化装置の構成を示すブロック図である。

20 図 21 は、符号化または復号化の対象ピクチャがフィールド構造である場合のピクチャ間の参照関係の一例を示す図である。

図 22 は、符号化または復号化の対象ピクチャがフレームである場合についてピクチャ間の参照関係の一例を示す図である。

図 23 は、動画像を符号化または復号化する際の、各フレームの時間的並びを示す図である。

25 図 24 (a) は、動きベクトルを保存するメモリアドレスが 1 ピクチャ分である場合のメモリの動作を説明するための模式図である。

図 24 (b) は、トップフィールドの動きベクトルとボトムフィールドの動きベクトルとを 2 フィールド分ずつ格納する場合のメモリの動作を説明するための模式図である。

図 25 (a) は、記録媒体本体であるフレキシブルディスクの物理フ
5 オーマットの例を示している。

図 25 (b) は、フレキシブルディスクの正面からみた外観、断面構
造、及びフレキシブルディスクを示す。

図 25 (c) は、フレキシブルディスク FD に上記プログラムの記録
再生を行うための構成を示す。

10 図 26 は、コンテンツ配信サービスを実現するコンテンツ供給システム ex100 の全体構成を示すブロック図である。

図 27 は、上記実施の形態で説明した動画像符号化方法と動画像復号
化方法を用いた携帯電話 ex115 を示す図である。

図 28 は、携帯電話の構成を示すブロック図である。

15 図 29 は、デジタル放送用システムの一例を示す図である。

発明を実施するための最良の形態

以下、本発明の実施の形態について、図 5 から図 29 を用いて説明す
る。

20 (実施の形態 1)

図 5 は、本発明の実施の形態 1 の動画像符号化装置 100 の構成を示
すブロック図である。動画像符号化装置 100 は、各ピクチャの符号化
の際に、符号化対象ピクチャの直前に符号化された参照ピクチャで検出
された動きベクトルだけをメモリ内に格納しておき、B ピクチャを直接
25 モードで符号化する際に参照すべき動きベクトルがメモリ内に格納され
ていない場合には、従来の直接モードとは異なる方法で符号化する動画

像符号化装置であって、フレームメモリ 101、差分演算部 102、予測残差符号化部 103、符号列生成部 104、予測残差復号化部 105、加算演算部 106、フレームメモリ 107、動きベクトル検出部 108、モード選択部 109、符号化制御部 110、スイッチ 111～115、
5 動きベクトル記憶部 116 を備える。フレームメモリ 101 は、入力画像をピクチャ単位で保持する画像メモリで、入力画像として表示順に入力されるピクチャを、符号化順に並べ替えるための記憶領域を提供する。差分演算部 102 は、フレームメモリ 101 内のピクチャからブロック単位で読み出された画像と、フレームメモリ 107 内の参照ピクチャから動きベクトルに基づいて読み出された 1 ブロックの画像との差分である予測残差を求めて出力する。予測残差符号化部 103 は、差分演算部 102 で求められた予測残差に周波数変換を施し、量子化して出力する。この予測残差符号化部 103 による量子化においては、除算結果の丸めなどによって非可逆となる処理が含まれる場合がある。符号列生成部 104 は、予測残差符号化部 103 からの量子化結果を可変長符号化した後、出力用の符号化ピットストリームのフォーマットに変換し、符号化された予測残差の関連情報を記述したヘッダ情報などの付加情報を付して符号列を生成する。予測残差復号化部 105 は、予測残差符号化部 103 からの符号化結果を可変長復号化し、逆量子化した後、逆周波数変換を施し、復号化された予測残差を出力する。加算演算部 106 は、予測残差復号化部 105 の復号化結果である予測残差のブロックに前記参照画像のブロックを加算して、復号化された 1 ブロック分の画像を出力する。フレームメモリ 107 は、復号化された各ブロックの画像を蓄積し、参照画像をピクチャ単位で保持する画像メモリである。
20 25 動きベクトル検出部 108 は、対象ピクチャの動きベクトルを、所定の大きさのブロックを単位として検出する。モード選択部 109 は、フ

レームメモリ 101 から読み出された対象ブロックとそれに対して検出される動きベクトルとを参照して、対象ブロックの動きベクトルを直接モードで計算するか他のモードで計算するかを選択する。直接モードを選択した場合、モード選択部 109 は、動きベクトル記憶部 116 に格納されている、符号化対象ピクチャより表示順で後方にある参照ピクチャの動きベクトルを用いて対象ブロックの動きベクトルを計算する。モード選択部 109 は、計算の結果である動きベクトルによって示される参照画像のブロックを、フレームメモリ 107 から読み出して差分演算部 102 と加算演算部 106 とに出力する。符号化制御部 110 は、フレームメモリ 101 に表示順で格納されている入力画像のピクチャを、符号化される順に入れ替え、符号化の対象となるピクチャから符号化の順に、符号化処理の単位となるブロックを読み出す。また、符号化制御部 110 は、参照ピクチャごとに参照インデックスを割り当て、割り当てた参照インデックスの一覧である参照インデックスリストを管理する。

さらに、符号化制御部 110 は、符号化対象ピクチャの直前に符号化された参照ピクチャの動きベクトルだけを動きベクトル記憶部 116 に格納し、動きベクトル記憶部 116 に格納される動きベクトルの記憶量を示す情報を作成する。動きベクトル記憶部 116 は、符号化対象のピクチャの直前に符号化された参照ピクチャにおいて得られている動きベクトルを保存するための記憶領域を提供する。

以下では、上記のように構成された動画像符号化装置 100 の動作について説明する。図 5 に示した動画像符号化装置 100 の入力画像は、表示時間順にピクチャ単位でフレームメモリ 101 に入力される。図 6 (a) は、図 5 の動画像符号化装置 100 に入力画像として入力されるピクチャの順序を示す図である。フレームメモリ 101 に入力されるピクチャの順序を図 6 (a) に示す。図 6 (a) において、縦線はピクチ

ヤを示し、各ピクチャの右下に示す記号は、1文字目のアルファベットがピクチャタイプ（I、PまたはB）を示し、2文字目以降の数字が表示順のピクチャ番号を示している。フレームメモリ101に入力された各ピクチャは、符号化順に並び替えられる。符号化順への並び替えは、

5 ピクチャ間予測符号化における参照関係に基づいて行われ、参照ピクチャとして用いられるピクチャが、符号化対象ピクチャよりも先に符号化されるように並び替える。図6（b）は、図6（a）に示したピクチャの順序を符号化順に並べ替えた場合のピクチャの順序を示す図である。例えば、Pピクチャは、表示順で前方にある近傍3枚のIピクチャまたは

10 Pピクチャを参照ピクチャとする。すなわち、符号化対象のPピクチャにおいて符号化対象となる各ブロックは、表示順で前方にある1枚の参照ピクチャを参照して動き補償を行うのであるが、ブロックごとにこの1枚を、表示順で前方にある近傍3枚のIピクチャまたはPピクチャの中から任意に選択することができる。また、Bピクチャは、表示順で

15 前方にある近傍3枚のIピクチャまたはPピクチャと、表示順で後方にある近傍1枚のIピクチャまたはPピクチャとを参照ピクチャとして用いるものとする。従って、符号化対象のBピクチャにおいて符号化対象となる各ブロックは、2枚の参照ピクチャを参照して動き補償を行うのであるが、ブロックごとにこの2枚を、表示順で前方にある近傍3枚の

20 IピクチャまたはPピクチャと、表示順で後方にある近傍1枚のIピクチャまたはPピクチャとの中から任意に選択することができる。このため、Bピクチャの符号化より前の時点で、当該Bピクチャより表示順で後方にある近傍1枚のIピクチャまたはPピクチャを符号化しておかなくてはならない。この場合、図6（a）のピクチャを並び替えた結果は

25 図6（b）のようになる。例えば、BピクチャであるピクチャB5に注目すると、ピクチャB5より表示順で後方にある（Iピクチャまたは）

Pピクチャであって、かつ、ピクチャB5の最も近傍にあるピクチャP7が、ピクチャB5を符号化する前に符号化される。

フレームメモリ101で並び替えが行われた各ピクチャは、マクロブロックの単位で読み出されるとする。ここでは、マクロブロックは水平5 16画素×垂直16画素の大きさであるとする。また、動き補償はブロック単位（ここでは8画素×8画素の大きさとする）単位で行うものとする。以下では、ピクチャP13、ピクチャB11の符号化処理について順に説明する。なお、本実施の形態における参照インデックスの管理は符号化制御部110において行うものとする。

10 <ピクチャP13の符号化処理>

ピクチャP13はPピクチャであるので、前方参照を用いたピクチャ間予測符号化を行う。この場合の参照ピクチャはピクチャP10、ピクチャP7、ピクチャP4となる。これらの参照ピクチャは、既に符号化が終了しており、復号化画像がフレームメモリ107に蓄積されている。

15 符号化制御部110は、入力されたピクチャをどのタイプのピクチャ（I、PまたはBピクチャ）で符号化するかを決定し、そのピクチャタイプにより、スイッチスイッチ113、スイッチ114、スイッチ115を制御する。ここで、ピクチャタイプの決定は、例えば、周期的にピクチャタイプを割り当てる方法が一般的に用いられる。ピクチャタイプ20 の決定により、フレームメモリ101内でピクチャの符号化順序の入れ替えが行われる。

25 Pピクチャの符号化においては、符号化制御部110は、スイッチ113、スイッチ114、スイッチ115がオンになるように各スイッチを制御する。したがって、フレームメモリ101から読み出されたピクチャP13のマクロブロックは、まず動きベクトル検出部108、モード選択部109、差分演算部102に入力される。

動きベクトル検出部 108 では、フレームメモリ 107 に蓄積されたピクチャ P 10 の復号化画像データを参照ピクチャとして用い、マクロブロック内の各ブロックに対して、動きベクトルの検出を行う。検出された動きベクトルは、モード選択部 109 に対して出力される。

5 モード選択部 109 では、動きベクトル検出部 108 で検出した動きベクトルを用いて、マクロブロックの符号化モードを決定する。ここで符号化モードとは、マクロブロックをどのような方法で符号化するかを示すものである。例えば、P ピクチャの場合には、ピクチャ内符号化、動きベクトルを用いたピクチャ間予測符号化、動きベクトルを用いない 10 （動きベクトルを「0」として扱う、または、周囲ブロックの動きベクトルから選択する）ピクチャ間予測符号化の中から、いずれの方法で符号化するかを決めることができるとする。符号化モードの決定においては、一般的には、少ないビット量でより符号化誤差が小さくなる方法を選択する。

15 モード選択部 109 で決定された符号化モードは、符号列生成部 104 に対して出力される。また、現ピクチャが、他のピクチャの符号化時に参照ピクチャとして用いられるピクチャであり、モード選択部 109 で決定された符号化モードがピクチャ間予測符号化である場合には、モード選択部 109 は、そのピクチャ間予測符号化で用いられる動きベクトル 20 を動きベクトル記憶部 116 に格納する。ただし、動きベクトル記憶部 116 への動きベクトルの格納動作は、後述するように符号化制御部 110 により制御される。また、動きベクトルは、モード選択部 109 から符号列生成部 104 に対して出力される。

さて、以下では、モード選択部 109 による動きベクトル記憶部 116 への動きベクトル格納動作について説明する。動きベクトル記憶部 116 に格納される動きベクトルの数は、符号化制御部 110 により指定

される。Pピクチャは、前方の3つのピクチャを参照ピクチャとして用いて符号化されるが、ここでは参照ピクチャ数よりも少ないピクチャ数の動きベクトルを、動きベクトル記憶部116に格納する。例えば、ここでは1つのピクチャのみの動きベクトルを格納するとする。この場合、

5 格納する動きベクトルとしては、参照ピクチャのうち符号化順で現ピクチャの直前に符号化された参照ピクチャの動きベクトルを格納する方法がある。ここで、すでに動きベクトル記憶部116に記憶されている動きベクトルは、現ピクチャの符号化の開始時に消去しても良いし、符号化モードが決定される度に、動きベクトルを符号化されるブロックの順

10 に上書きしても良い。なお、格納する動きベクトルの量としては、復号化装置が有する動きベクトルを格納する領域（メモリ）の大きさをもとに決めて良い。また、動きベクトル記憶部116に格納する動きベクトルとしては、Iピクチャのみ、Pピクチャのみ、またはIピクチャとPピクチャのみにするようにしても良い。さらに、これらに加えて、符号化中のピクチャにおいて、対象ブロックよりも前に直接モード以外のピクチャ間予測を用いて符号化されている所定数のブロックまたは全ブロックの動きベクトルが格納されるようにしてもよい。ここで、Iピクチャに関して格納される動きベクトルの情報としては、動きベクトルが格納されていないことを示す情報のことである（Iピクチャは動き補償されないため）。また、動きベクトル記憶部116に格納する動きベクトルとしては、表示順で符号化対象ピクチャに近いものから数ピクチャを保存するようにしても、符号化の順番（ストリーム順序）で符号化対象ピクチャに近いピクチャから（ストリーム順序で後のピクチャから）数ピクチャを保存するようにしても、いずれでも構わない。Bピクチャが

15 20 後方の2枚のPピクチャを参照する場合、符号化（または復号化）の順番では近くても、時間的に離れているため、画像としては近い画像では

ない（動き補償に適した画像ではない）可能性が高い。よって、Bピクチャが後方の複数のPピクチャを参照する場合には、表示順で符号化対象ピクチャに近いものから動きベクトルを保存するとよい場合がある。

一方、符号化の順番（ストリーム順序）で符号化対象ピクチャに近いピ

5 クチャから（ストリーム順序で後のピクチャから）動きベクトルを保存すると、メモリの管理を簡略化できる利点がある。

またさらに、符号化制御部110により指定された、動きベクトル記憶部116に格納される動きベクトルの数（例えば、参照ピクチャ数、マクロブロック数）は、符号列生成部104に対して出力される。

10 次に、図5に示したように、モード選択部109で決定された符号化モードに基づいた参照画像が、差分演算部102と加算演算部106とに出力される。ただし、ピクチャ内符号化が選択された場合には、参照画像は出力されない。また、モード選択部109でピクチャ内符号化が選択された場合には、符号化制御部110は、スイッチ111を端子a

15 に、スイッチ112を端子cに接続するように制御し、ピクチャ間予測符号化が選択された場合には、スイッチ111を端子bに、スイッチ112を端子dに接続するように制御する。

以下では、モード選択部109でピクチャ間予測符号化が選択された場合について説明する。

20 差分演算部102には、マクロブロックの画像データ以外に、モード選択部109から参照画像が入力される。差分演算部109では、マクロブロックの画像データと参照画像との差分を演算し、予測残差画像を生成し出力する。

予測残差画像は予測残差符号化部103に入力される。予測残差符号化部103では、入力された予測残差画像に対して周波数変換や量子化等の符号化処理を施すことにより、符号化データを生成して出力する。

ここで例えば、周波数変換や量子化の処理は、水平 8 画素×垂直 8 画素の単位で行うことができる。予測残差符号化部 103 から出力された符号化データは、符号列生成部 104 と予測残差復号化部 105 とに入力される。

5 符号列生成部 104 では、入力された符号化データに対して、可変長符号化等を施し、さらにモード選択部 109 から入力された動きベクトルの情報、符号化モードの情報、その他のヘッダ情報、等を付加することにより符号列を生成する。この場合、ヘッダ情報には、符号化制御部 110 により決定された、動きベクトルの記憶量に関する情報(例えば、
10 参照ピクチャ数、マクロブロック数)が記述される。この記述は、符号列全体のヘッダ(シーケンスヘッダ)、複数ピクチャから構成される G O P のヘッダ(G O P ヘッダ)、ピクチャヘッダ、スライスヘッダ等に記述すれば良い。また、符号化装置と復号化装置とで動きベクトルの記憶量
15 に関する情報を予め共有しているような場合には、動きベクトルの記憶量に関する情報は、符号化されてもされなくてもよい。図 7 は、図 5 に示した符号列生成部 103 によって生成される符号列の一例を示す図である。以下の図において、斜線部は、それぞれヘッダを示す。図 7 (a) は、動きベクトルの記憶量に関する情報がシーケンスヘッダに記述された符号列の一例を示す図である。図 7 (b) は、動きベクトルの記憶量
20 に関する情報が G O P (Group of Pictures) ヘッダに記述された符号列の一例を示す図である。図 7 (c) は、動きベクトルの記憶量に関する情報がピクチャヘッダに記述された符号列の一例を示す図である。図 7 (d) は、動きベクトルの記憶量に関する情報がスライスヘッダに記述された符号列の一例を示す図である。また、この記述は符号列全体のヘ
25 ッダに 1 つだけ記述するようにしてもよいし、G O P のヘッダ(G O P ヘッダ)、ピクチャヘッダ、およびスライスヘッダ等に同一の情報を繰り

返し記述するようにしてもよい。

また、上記の動きベクトルの記憶量に関する情報は、参照ピクチャ数またはマクロブロック数などに限らず、例えば、単に、動きベクトルの記憶量に制限が設けられていることを示す情報またはメモリに格納されるデータに制限が設けられていることを示す情報などであってもよい。

予測残差復号化部 105 では、入力された符号化データに対して、逆量子化や逆周波数変換等の復号化処理を施し、復号化差分画像を生成して出力する。復号化差分画像は加算演算部 106 において、予測画像と加算されることにより復号化画像となり、フレームメモリ 107 に蓄積される。

同様の処理により、ピクチャ P 13 の残りのマクロブロックに対して、符号化処理が行われる。そして、ピクチャ P 13 のすべてのマクロブロックについて処理が終わると、次にピクチャ B 11 の符号化処理が行われる。

15 <ピクチャ B 11 の符号化処理>

ピクチャ B 11 は B ピクチャであるので、2 方向参照を用いたピクチャ間予測符号化を行う。この場合の参照画像は、表示順で前方にある参照ピクチャがピクチャ P 10、ピクチャ P 7、ピクチャ P 4、表示順で後方にある参照ピクチャがピクチャ P 13 となる。ピクチャ B 11 の符号化処理においては、符号化制御部 110 は、スイッチ 113 がオン、スイッチ 114、スイッチ 115 がオフになるように各スイッチを制御するものとする。よって、フレームメモリ 101 から読み出されたピクチャ B 11 のマクロブロックは、動きベクトル検出部 108、モード選択部 109、差分演算部 102 に入力される。

25 動きベクトル検出部 108 では、フレームメモリ 107 に蓄積されたピクチャ P 10、ピクチャ P 7、ピクチャ P 4 の復号化画像データを前

方参照ピクチャとして、ピクチャ P 1 3 の復号化画像データを後方参照ピクチャとして用いることにより、マクロブロックに含まれる各ブロックの前方動きベクトルと後方動きベクトルの検出を行う。

モード選択部 109 では、動きベクトル検出部 108 で検出した動きベクトルを用いて、マクロブロックの符号化モードを決定する。ここで、B ピクチャの符号化モードは、例えば、ピクチャ内符号化、前方動きベクトルを用いたピクチャ間予測符号化、後方動きベクトルを用いたピクチャ間予測符号化、双方向動きベクトルを用いたピクチャ間予測符号化、直接モードから選択することができるものとする。

10 ここで、直接モードで符号化を行う場合について説明する。図 8 は、対象ブロックの動きベクトルを、直接モードを用いて計算する場合の計算方法の一例を示す図である。図 8 において、符号化対象ブロックがピクチャ B 1 1 内のブロック a であるとする。ブロック a を直接モードで符号化する場合には、ピクチャ B 1 1 に対して第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャ中の、ブロック a と同じ位置にあるブロックの動きベクトルを利用する。

まず、ピクチャ B 1 1 に対して第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャが、ピクチャ P 1 3 である場合について説明する。動きベクトル記憶部 116 に格納されている動きベクトルは、その動きベクトルがどのピクチャのものであるかを特定するために、ピクチャ番号と対応付けて格納されている。モード選択部 109 は、ピクチャ B 1 1 に対して第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャのピクチャ番号「1 3」をピクチャ B 1 1 の参照インデックスリストから調べ、ピクチャ番号「1 3」の参照ピクチャの動きベクトルが動きベクトル記憶部 116 に格納されているか否かを判断する。ピクチャ P 1 3 は、符号化順序でピクチャ B 1 1 に最も近く符号化された参照ピクチャであるので、ピク

チャ P 1 3 の各ブロックを符号化した際の動きベクトルは、動きベクトル記憶部 1 1 6 に保持されている。よって、ブロック a を直接モードで符号化する際には、ピクチャ P 1 3 のブロック b の動きベクトルを利用することになる。動きベクトル c は、ブロック b が符号化された際に用 5 いられた動きベクトルであり、動きベクトル記憶部 1 1 6 に記憶されている。この動きベクトル c は、ピクチャ P 1 0 を参照している。ブロック a は、動きベクトル c から生成した動きベクトルを用いて、参照ピクチャであるピクチャ P 1 0 とピクチャ P 1 3 とから 2 方向予測が行われる。この場合のブロック a を符号化する際に用いる動きベクトルは、ピ 10 チャ P 1 0 に対しては動きベクトル d、ピクチャ P 1 3 に対しては動きベクトル e となる。

ここで、動きベクトル c からブロック a の動きベクトルを生成する第 1 の方法としては、ピクチャ間の時間的距離を用いてスケーリングを施す方法がある。今、前方向動きベクトルである動きベクトル d の大きさ 15 を M V F 、後方向動きベクトルである動きベクトル e の大きさを M V B 、動きベクトル c の大きさを M V P 、現在のピクチャ (ピクチャ B 1 1) の第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャ (ピクチャ P 1 3) と、その参照ピクチャ (ピクチャ P 1 3) のブロックが参照しているピ 20 チャ (ピクチャ P 1 0) との時間的距離を T R D 、現在のピクチャ (ピクチャ B 1 1) と参照ピクチャ (ピクチャ P 1 3) のブロックが参照しているピクチャ (ピクチャ P 1 0) との時間的距離を T R B とすると、動きベクトル M V F 、動きベクトル M V B は、それぞれ (数式 1) 、 (数式 2) で求められる。

$$(\text{数式 1}) \quad M V F = M V P \times T R B / T R D$$

$$25 \quad (\text{数式 2}) \quad M V B = (T R B - T R D) \times M V / T R D$$

ここで、 M V F 、 M V B はそれぞれ、動きベクトルの水平成分、垂直

成分を合成して表現しているものとする。

また、動きベクトル c からブロック a の動きベクトルを生成する第 2 の方法としては、予め定めたスケーリング係数を用いて、動きベクトル c に対してスケーリングを行う方法がある。ここで使用されるスケーリング係数は、複数ブロック単位または複数ピクチャ単位で、変更可能としても良い。また、このスケーリング係数は、システムで一意に決定し、
5 符号化側と復号化側とで共有しても良いし、符号列中にヘッダ情報として記述することにより、符号化側と復号化側とで共有しても良い。

次に、第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャが、ピクチャ P_{10} 13 以外の参照ピクチャである場合について説明する。例えば、ピクチャ P_{10} 、ピクチャ P_7 、ピクチャ P_4 のいずれかが、ピクチャ B_{11} に対して第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャである場合が考えられる。ピクチャ P_{13} 以外の参照ピクチャは、符号化順序でピクチャ B_{11} に最も近く符号化された参照ピクチャではないので、それらの
10 ピクチャの各ブロックを符号化した際の動きベクトルは、動きベクトル記憶部 116 に保持されていない。よって、ブロック a を直接モードで符号化しようとしても、第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャの動きベクトルを利用することができない。

この場合における、直接モードの処理の第 1 の方法としては、動きベクトルを「0」として 2 方向予測する方法がある。この場合の参照ピクチャは、例えば、ピクチャ B_{11} に対して第 1 参照インデックスが「0」であるピクチャと、第 2 参照インデックスが「0」であるピクチャとを用いることができる。図 9 は、B ピクチャを直接モードで符号化する際に第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャの動きベクトルを利用
20 できない場合の 2 方向予測の一例を示す図である。例えば、第 1 参照インデックスが「0」であるピクチャがピクチャ P_7 であり、第 2 参照イ
25 ンデックスが「0」であるピクチャがピクチャ P_{10} である。

ンデックスが「0」であるピクチャがピクチャP10である場合、図9のようにブロックaに対して2方向予測を行うことができる。ブロックaは、ピクチャP7とピクチャP10においてブロックaと同じ位置にあるブロックを参照して動き補償を行う。

5 また、直接モードの処理の第2の方法としては、同一ピクチャ内の周
辺ブロックの動きベクトルを利用する方法がある。ただし、この場合、
対象ブロックの周辺にあるブロックの動きベクトルは、モード選択部1
0 9により、動きベクトル記憶部116に格納されているものとする。
この方法では、例えば図10に示すように、ブロックBLを直接モード
10で符号化する場合には、3つの周辺ブロックBL1、ブロックBL2、
ブロックBL3を符号化する際に用いた動きベクトルを利用して、ブロ
ックBLを符号化する際に用いる動きベクトルを決定する。この動きベ
クトルの決定方法としては、例えば前方向動きベクトルと後方向動きベ
クトルとのそれについて、3つの周辺ブロックの動きベクトルの中
央値や平均値を求める方法、第1参照ピクチャを参照する動きベクトル
と第2参照ピクチャを参照する動きベクトルとのそれについて、3
15 つの周辺ブロックの動きベクトルの中央値や平均値を求める方法等が考
えられる。

さて、図5に示したように、モード選択部109で決定された符号化
20 モードは符号列生成部104に対して出力される。また、モード選択部
104で決定された符号化モードに基づいた参照画像が差分演算部10
2と加算演算部106に出力される。ただし、ピクチャ内符号化が選択
された場合には、参照画像は出力されない。また、モード選択部109
でピクチャ内符号化が選択された場合には、符号化制御部110は、ス
25 イッチ111を端子aに、スイッチ112を端子cに接続するように制
御し、ピクチャ間予測符号化が選択された場合には、スイッチ111を

端子 b に、スイッチ 112 を端子 d に接続するように制御する。以下では、モード選択部 109 でピクチャ間予測符号化が選択された場合について説明する。

差分演算部 102 には、モード選択部 109 から参照画像が入力される。差分演算部 109 では、ピクチャ B 11 のマクロブロックと参照画像との差分を演算し、予測残差画像を生成し出力する。

予測残差画像は予測残差符号化部 103 に入力される。予測残差符号化部 103 では、入力された予測残差画像に対して周波数変換や量子化等の符号化処理を施すことにより、符号化データを生成して出力する。

予測残差符号化部 103 から出力された符号化データは、符号列生成部 104 に入力される。

符号列生成部 104 では、入力された符号化データに対して、可変長符号化等を施し、さらにモード選択部 109 から入力された動きベクトルの情報、符号化モードの情報、その他のヘッダ情報、等を付加することにより符号列を生成する。ただし、直接モードで符号化されたマクロブロックについては、動きベクトルの情報は符号列に付加されない。

同様の処理により、ピクチャ B 11 の残りのマクロブロックに対して、符号化処理が行われる。そして、ピクチャ B 11 のすべてのマクロブロックについて処理が終わると、次にピクチャ B 12 の符号化処理が行われる。

以上のように、本発明の動画像符号化方法は、直接モードで符号化を行う際に利用する動きベクトルについて、どれだけ（例えば何ピクチャ分）の動きベクトルを記憶すべきかに対して制限を設ける。そして、その制限を加えていることを示す情報（請求の範囲でいう制限情報および保存情報）を符号列のヘッダ情報として記述する。また、直接モードで符号化を行う際に、利用すべき動きベクトルがメモリ上に存在する場合

には、その動きベクトルを利用する。一方、利用すべき動きベクトルがメモリ上に存在しない場合には、対象ブロックの動きベクトルを「0」として符号化するか、または同一ピクチャ内において符号化対象ブロックの周辺にある符号化済みブロックを符号化する際に用いた動きベクトルを利用して符号化を行う。

このような動作により、直接モードのために記憶しておくべき動きベクトルの記憶量を削減することができ、ハードウェアやソフトウェアにおけるメモリ量の削減を行うことができる。さらに、直接モードにおいて利用すべき動きベクトルがない場合であっても、代替的な方法により

10 直接モードを実施することができる。また本発明は、上記で説明したように、第2参照インデックスが「0」となるピクチャに関わらず実施することができるため、第2参照インデックスが「0」となるピクチャの設定方法を新たに定義する必要がなく、設計上の煩雑さを招くことを防ぐことができる。

15 なお、本実施の形態においては、マクロブロックは水平16画素×垂直16画素の単位で、動き補償は8画素×8画素のブロック単位で、ブロック予測残差画像の符号化は水平8画素×垂直8画素の単位で処理する場合について説明したが、これらの単位は別の画素数でも良い。

また、本実施の形態においては、図10を用いた説明において、符号化済みの3つの周辺ブロックの動きベクトルを用い、直接モードにおいて用いる動きベクトルを決定する方法について説明したが、この周辺ブロック数、予測値の決定方法、は他の値や他の方法であっても良い。例えば、左隣のブロックの動きベクトルを予測値として用いる方法、等がある。

25 また、本実施の形態においては、Pピクチャは、表示順で前方にある近傍3枚のIピクチャまたはPピクチャを参照ピクチャとし、Bピクチ

ヤは表示順で前方にある近傍 3 枚の I ピクチャまたは P ピクチャを前方参照ピクチャ、表示順で後方にある近傍 1 枚の I ピクチャまたは P ピクチャを後方参照ピクチャとして用いる場合について説明したが、これらの参照ピクチャ数は異なる値であっても良い。

5 また、本実施の形態においては、B ピクチャを参照ピクチャとしては用いない場合について説明したが、これは B ピクチャを参照ピクチャとして用いた場合であっても良い。B ピクチャを参照ピクチャとして用いる場合、B ピクチャを局所復号化した後のピクチャを参照ピクチャとしてフレームメモリ 107 に保存する必要があるため、符号化制御部 110 によるスイッチ 114、スイッチ 115 の制御は本実施の形態における P ピクチャの符号化の場合と同じとなる。また、B ピクチャが参照ピクチャとして用いられる場合であっても、B ピクチャが他のピクチャに対して第 2 参照インデックスが「0」のピクチャとなることがない場合、B ピクチャを符号化した際の動きベクトルを動きベクトル記憶部 116 に格納しなくても良い。これは、B ピクチャが第 2 参照インデックス「0」のピクチャとなることがない場合、第 2 参照インデックスが「0」となるピクチャは I ピクチャまたは P ピクチャのみとなるからである。したがってこのような場合、I ピクチャまたは P ピクチャを符号化する際に用いた動きベクトルのみを動きベクトル記憶部 116 に格納すればよい。

10 これにより、直接モードにおいて、符号化対象ピクチャに対して第 2 参照インデックスが「0」となるピクチャを符号化した際に用いた動きベクトルを利用することができ、符号化効率の向上を図ることができる。ここで、B ピクチャを符号化する際に用いた動きベクトルを動きベクトル記憶部 116 に格納するかどうかは、符号化装置側と復号化装置側で 15 予め決定しておくこともできるし、符号化装置側で決定し、その情報を符号列中のヘッダ部に記述しておくこともできる。符号化装置側で決定

20

25

する場合には、符号化制御部 110 で決定を行い、その情報を符号列生成部 104 でヘッダ中に記述すればよい。

また、ピクチャを符号化する際に用いた動きベクトルを動きベクトル記憶部 116 に格納するかどうかを、符号化装置側と復号化装置側で予
5 決定し、その情報を符号列生成部 104 でヘッダ中に記述しなくてもいいようにしてもよい。

また、本実施の形態においては、直接モード用に記憶しておく動きベクトルを、符号化順で直前に符号化された 1 つの参照ピクチャを符号化する際に用いた動きベクトルを記憶しておく場合について説明したが、
10 これとは異なる参照ピクチャ数の動きベクトルを記憶しておいても良い。

また、動きベクトルのうち、記憶すべきものと記憶しないものとを直接復号化装置に対して指定してもよい。これは例えば、動きベクトルの記憶の有無を指定されるピクチャのヘッダ中や、他のピクチャのヘッダ中において、動きベクトルの記憶の有無を指定されるピクチャのピクチャ番号等を指定することにより、どのピクチャの動きベクトルが記憶され、どのピクチャの動きベクトルが記憶されていないかを、復号化装置に指示することができる。例えば、ピクチャ B 11 の符号化の際に、第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャがピクチャ P 10 となることがわかっている場合、ピクチャ P 10 の動きベクトルは記憶し、
15 ピクチャ P 13 の動きベクトルは記憶しないように指示する。これにより、ピクチャ B 11 の符号化の際には、ピクチャ P 10 (第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャ) の動きベクトルが動きベクトル記憶部 116 に保存されていることになり、直接モードにおいて、第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャの動きベクトルを利用す
20 ることができる。ここで、どの動きベクトルを保持しておくかを指定する情報は、符号列中のヘッダ情報として記述すればよい。一例としては、
25

ピクチャ毎に動きベクトルを保存するかどうかを示す情報(例えば、「0」または「1」)を符号列中のヘッダの中に記述しておく。別の例としては、動きベクトルを保存する期間を示す情報(例えば、保存しなければ「0」、所定のピクチャにおいて3ピクチャ後のピクチャで新たに保存しなおすのであれば所定のピクチャの付随情報として「3」)を記述しておく。このような方法を用いることにより、より柔軟な動きベクトルの記憶管理を行うことが可能となり、また符号化効率の向上を図ることができる。

(実施の形態2)

以下では、本発明の第2の実施の形態の動画像復号化装置700について、図11を用いて説明する。図11は、実施の形態2の動画像復号化装置700の構成を示すブロック図である。動画像復号化装置700は、符号列中のヘッダ情報に記述されている動きベクトルの格納方法にしたがって、参照ピクチャの動きベクトルをメモリに格納し、復号化対象ピクチャの復号化を行う動画像復号化装置であって、符号列解析部701、予測残差復号化部702、モード復号部703、動き補償復号部705、動きベクトル記憶部706、フレームメモリ707、加算演算部708、スイッチ709およびスイッチ710を有する。

図12(a)は、符号列中に含まれるピクチャの順序を示すである。図12(b)は、図12(a)に示したピクチャの並びを復号化順に並べ替えた場合のピクチャの順序を示す図である。動画像復号化装置700に入力される符号列中のピクチャの順序は、図12(a)に示す通りであるとする。ここで、Pピクチャは、表示順で前方にある近傍3枚のIピクチャまたはPピクチャを参照ピクチャとし、Bピクチャは表示順で前方にある近傍3枚のIピクチャまたはPピクチャと、表示順で後方にある近傍1枚のIピクチャまたはPピクチャとを参照ピクチャとして用いて、符号化されているものとする。以下では、Pピクチャ、Bピク

チャの復号化処理の代表例として、ピクチャ P 1 3、ピクチャ B 1 1 の復号化処理について順に説明する。なお、本実施の形態における参照インデックスの管理は符号列解析部 7 0 1 において行うものとする。

＜ピクチャ P 1 3 の復号化処理＞

5 動画像復号化装置 7 0 0 の入力である符号列は、まず符号列解析部 7 0 1 に入力される。符号列解析部 7 0 1 では、入力された符号列から、各種データの抽出を行う。ここで各種データとは、モード選択の情報や符号化された動きベクトルを表す動きベクトル情報等である。抽出されたモード選択の情報は、モード復号部 7 0 3 に対して出力される。また、
10 抽出された動きベクトル情報は、動き補償復号部 7 0 5 に対して出力される。さらに、予測残差符号化データは、予測残差復号化部 7 0 2 に対して出力される。

モード復号部 7 0 3 では、符号列から抽出されたモード選択の情報を参照し、スイッチ 7 0 9 とスイッチ 7 1 0 の制御を行う。モード選択が
15 ピクチャ内符号化である場合には、スイッチ 7 0 9 は端子 a に、スイッチ 7 1 0 は端子 c に接続されるように制御する。また、モード選択がピクチャ間予測符号化である場合には、スイッチ 7 0 9 は端子 b に、スイッチ 7 1 0 は端子 d に接続されるように制御する。

またモード復号部 7 0 3 では、モード選択の情報を動き補償復号部 7 0 5 に対しても出力する。以下では、モード選択がピクチャ間予測符号化である場合について説明する。

予測残差復号化部 7 0 2 では、入力された予測残差符号化データの復号化を行い、予測残差画像を生成する。生成された予測残差画像は、スイッチ 7 0 9 に対して出力される。ここでは、スイッチ 7 0 9 は端子 b に接続されているので、予測残差画像は加算演算部 7 0 8 に対して出力される。

動き補償復号部 705 は、符号列解析部 701 から入力された、符号化された動きベクトルである動きベクトル情報に対して、復号化処理を行う。そして、復号化された参照ピクチャ番号と動きベクトルとに基づいて、フレームメモリ 707 から動き補償画像(ブロック)を取得する。

5 このようにして生成された動き補償画像は加算演算部 708 に対して出力される。

また、動き補償復号部 705 では、他のピクチャの復号化時に参照ピクチャとして用いられるピクチャの復号化を行う場合には、動きベクトルを動きベクトル記憶部 706 に格納する。ここでは、P ピクチャが参考ピクチャとして用いられるので、ピクチャ P13 を復号化する際に得られた動きベクトルは、動きベクトル記憶部 706 に格納される。ただし、動きベクトル記憶部 706 への動きベクトルの記憶は、符号列のヘッダ情報により制御される。

さて、動きベクトル記憶部 706 の動作について説明する。動きベクトル記憶部 706 に格納される動きベクトル数は、符号列のヘッダ中に記述されている。このヘッダ情報は、符号列解析部 701 で抽出されて、動き補償復号部 705 に対して出力される。ここでは 1 ピクチャのみの動きベクトルを格納するとヘッダ中に記述されているとする。この場合、格納する動きベクトルの量としては、符号化順で最近に復号化した参考ピクチャの動きベクトルを格納する方法がある。ここで、すでに動きベクトル記憶部 706 に記憶されている動きベクトルは、現ピクチャの復号化の開始時に消去しても良いし、ブロックを復号化して動きベクトルが得られる度に、動きベクトルを順に上書きしても良い。

加算演算部 708 では、入力された予測残差画像と動き補償画像とを 25 加算し、復号化画像を生成する。生成された復号化画像はスイッチ 710 を介してフレームメモリ 707 に対して出力される。

以上のようにして、ピクチャ P 1 3 のマクロブロックが順に復号化される。ピクチャ P 1 6 のマクロブロックがすべて復号化されると、ピクチャ B 1 1 の復号化が行われる。

＜ピクチャ B 1 1 の復号化処理＞

5 符号列解析部 7 0 1 とモード復号部 7 0 3 、予測残差復号化部 7 0 2 の動作は、ピクチャ P 1 6 の復号化処理の際と同様であるので、説明は省略する。

動き補償復号部 7 0 5 は、符号列解析部 7 0 1 から入力された、符号化された動きベクトルに対して、復号化処理を行う。そして、復号化された動きベクトルに基づいて、フレームメモリ 7 0 7 から動き補償画像（ブロック）を取得する。

ここでは、モード復号部 7 0 3 で得られた符号化モードが、直接モードである場合について説明する。図 8 は、ピクチャ P 1 0 から P 1 3 までの各ピクチャを時間順に並べた図であり、復号化対象ブロックがブロック a であるとする。ブロック a を直接モードで復号化する場合には、第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャ中の、ブロック a と同じ位置にあるブロックの動きベクトルを利用する。

まず、第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャが、ピクチャ P 1 3 である場合について説明する。上記ピクチャ B 1 3 の復号化処理で示したように、ここでは 1 ピクチャのみの動きベクトルを格納するとヘッダ中に記述されており、参照ピクチャのうち復号化順で直前に復号化された参照ピクチャの動きベクトルが記憶されている。また、ピクチャ P 1 3 は、復号化順でピクチャ B 1 1 に最も近く復号化された参照ピクチャであるので、ピクチャ P 1 3 の各ブロックを復号化した際の動きベクトルは、動きベクトル記憶部 7 0 6 に保持されている。よって、ブロック a を直接モードで復号化する際には、ピクチャ P 1 3 のブロック b

の動きベクトルを利用することになる。動きベクトル c は、ブロック b が符号化された際に用いられた動きベクトルであり、動きベクトル記憶部 706 に記憶されている。この動きベクトル c は、ピクチャ P 10 を参照している。ブロック a は、動きベクトル c から生成した動きベクトルを用いて、参照ピクチャであるピクチャ P 10 とピクチャ P 13 とから 2 方向予測が行われる。この場合のブロック a を符号化する際に用いる動きベクトルは、ピクチャ P 10 に対しては動きベクトル d、ピクチャ P 13 に対しては動きベクトル e となる。

ここで、動きベクトル c からブロック a の動きベクトルを生成する第 10 1 の方法としては、ピクチャ間の時間的距離を用いてスケーリングを施す方法がある。今、前方向動きベクトルである動きベクトル d の大きさを MVF、後方向動きベクトルである動きベクトル e の大きさを MVB、動きベクトル c の大きさを MVP、現在のピクチャ（ピクチャ B 11）の第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャ（ピクチャ P 13）と、その第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャのブロックが参照しているピクチャ（ピクチャ P 10）との時間的距離を TRD、現在のピクチャ（ピクチャ B 11）と第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャのブロックが参照しているピクチャ（ピクチャ P 10）との時間的距離を TRB とすると、動きベクトル MVF、動きベクトル 15 MVP は、それぞれ（数式 1）、（数式 2）で求められる。

また、動きベクトル c からブロック a の動きベクトルを生成する第 2 の方法としては、予め定めたスケーリング係数を用いて、動きベクトル c に対してスケーリングを行う方法がある。ここで使用されるスケーリング係数は、複数ブロック単位または複数ピクチャ単位で、変更可能と 20 しても良い。また、このスケーリング係数は、システムで一意に決定し、符号化側と復号化側とで共有しても良いし、符号列中にヘッダ情報とし

て記述されているものを符号列解析部 701 で抽出することにより使用しても良い。

次に、第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャが、ピクチャ P 13 以外の参照ピクチャである場合について説明する。例えば、ピクチャ P 10、P 7、P 4 のいずれかが、第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャである場合が考えられる。ピクチャ P 13 以外の参照ピクチャは、復号化順序でピクチャ B 11 に最も近く復号化された参照ピクチャではないので（動きベクトル記憶部 116 に記憶されている動きベクトルがどのピクチャのものであるか、さらに第 2 参照インデックスが 10 「0」のピクチャがどのピクチャのものであるかをそれぞれピクチャ番号で得て、得られたピクチャ番号をそれぞれ比較することによって判断する）、それらのピクチャの各ブロックを復号化した際の動きベクトルは、動きベクトル記憶部 706 に保持されていない。よって、ブロック a を直接モードで符号化する際には、第 2 参照インデックスが「0」の参照 15 ピクチャの動きベクトルを利用することができない。

この場合における、直接モードの処理の第 1 の方法としては、動きベクトルを 0 として 2 方向予測する方法がある。この場合の参照ピクチャは、例えば、第 1 参照インデックスが「0」であるピクチャと、第 2 参照インデックスが「0」であるピクチャとを用いることができる。例えば、参考インデックスが「0」であるピクチャがピクチャ P 7 であり、第 2 参照インデックスが「0」であるピクチャがピクチャ P 10 である場合、図 9 のようにブロック a に対して 2 方向予測を行うことができる。

また、直接モードの処理の第 2 の方法としては、同一ピクチャ内の周辺ブロックの動きベクトルを利用する方法がある。この場合、例えば図 25 10 に示すように、ブロック B L を直接モードで復号化する場合には、3 つの周辺ブロック B L 1、B L 2、B L 3 を復号化する際に用いた動

きベクトルを利用して、ブロック B L を復号化する際に用いる動きベクトルを決定する方法が考えられる。ここで復号化に用いる動きベクトルの決定方法としては、例えば前方向動きベクトル、後方向動きベクトル毎に 3 つの周辺ブロックの動きベクトルの中央値や平均値を求める方法、等が考えられる。また、この場合の周辺ブロックの動きベクトルは、動き補償部 705 により、動きベクトル記憶部 706 に記憶されているとする。

このようにして生成された動き補償画像は加算演算部 708 に対して出力される。

10 加算演算部 708 では、入力された予測残差画像と動き補償画像とを加算し、復号化画像を生成する。生成された復号化画像はスイッチ 710 を介してフレームメモリ 707 に対して出力される。

以上のようにして、ピクチャ B 11 のマクロブロックが順に復号化される。ピクチャ B 11 のマクロブロックがすべて復号化されると、ピクチャ B 12 の復号化が行われる。また、復号化されたピクチャは図 12 (b) に示すように、順次出力画像としてフレームメモリ 707 から出力される。

以上のように、本発明の動画像復号化方法は、直接モードで符号化を行う際に利用する動きベクトルについて、どれだけ（例えば何ピクチャ分）の動きベクトルを記憶すべきかに対して制限を設けて符号化が行われた符号列を入力とし、その符号列を復号化する。そしてその復号化の際には、制限を加えていることを示す情報を符号列のヘッダ情報から抽出し、抽出された情報に基づいて復号化を行う。また、直接モードで復号化を行う際に、利用すべき動きベクトルがメモリ上に存在する場合には、その動きベクトルを利用し、メモリ上に存在しない場合には、動きベクトルを 0 として復号化するか、同一ピクチャ内の周辺ブロックを復

号化する際に用いた動きベクトルを利用して復号化を行う。

このような動作により、直接モードで符号化を行う際に利用する動きベクトルについて制限を設けて符号化が行われた符号列を正しく復号化することができ、また直接モードのために記憶すべき動きベクトルの記憶量を削減することができ、ハードウェアやソフトウェアにおけるメモリ量の削減を行うことができる。さらに、直接モードにおいて利用すべき動きベクトルがない場合であっても、代替的な方法により直接モードを実施することができる。また本発明は、上記で説明したように、第2参照インデックスが「0」となるピクチャに関わらず実施することができるため、第2参照インデックスが「0」となるピクチャの設定方法を新たに定義する必要がなく、設計上の煩雑さを招くことを防ぐことができる。

なお、本実施の形態においては、図10を用いた説明において、復号化済みの3つの周辺ブロックの動きベクトルを用い、直接モードにおいて用いる動きベクトルを決定する方法について説明したが、この周辺ブロック数、予測値の決定方法、は他の値や他の方法であっても良い。例えば、左隣のブロックの動きベクトルを予測値として用いる方法、等がある。

また、本実施の形態においては、Pピクチャは、表示順で前方にある近傍3枚のIピクチャまたはPピクチャを参照ピクチャとし、Bピクチャは表示順で前方にある近傍3枚のIピクチャまたはPピクチャを前方参照ピクチャ、表示順で後方にある近傍1枚のIピクチャまたはPピクチャを後方参照ピクチャとして用いる場合について説明したが、これらの参照ピクチャ数は異なる値であっても良い。また、Bピクチャを参照ピクチャとして用いていても良い。

また、本実施の形態においては、Bピクチャを参照ピクチャとしては

用いない場合について説明したが、これはBピクチャを参照ピクチャとして用いた場合であっても良い。Bピクチャを参照ピクチャとして用いる場合、Bピクチャを復号化した後のピクチャを参照ピクチャとしてフレームメモリ707に保存する。また、Bピクチャが参照ピクチャとして用いられる場合であっても、Bピクチャを復号化した際の動きベクトルは動きベクトル記憶部706には記憶しなくても良い。Bピクチャを復号化する際に用いた動きベクトルを動きベクトル記憶部706に格納するかどうかは、符号化装置側と復号化装置側で予め決定しておくこともできるし、符号化装置側で決定され、符号列中のヘッダ部に記述された情報を抽出することにより判断することもできる。

また、本実施の形態においては、直接モード用に格納する動きベクトルを、復号化順で直前に復号化された1つの参照ピクチャを復号化する際に用いた動きベクトルを格納する場合について説明したが、これは異なる参照ピクチャ数の動きベクトルを記憶しても良い。

また、動きベクトルのうち、記憶すべきものと記憶しないものとが直接指定されていてもよい。これは例えば、記憶の有無を指定されるピクチャのヘッダ中や、他のピクチャのヘッダ中で記憶の有無を指定されるピクチャのピクチャ番号等を指定することによりどのピクチャの動きベクトルを記憶し、どのピクチャの動きベクトルを記憶しないかがヘッダ中に指示されているとする。したがって、これらの指示情報は、符号列中のヘッダ情報から抽出すればよい。今、ピクチャP10の動きベクトルは記憶し、ピクチャP13の動きベクトルは記憶しないように指定されている場合、ピクチャB11の復号化の時点では、動きベクトル記憶部706には、ピクチャP10の動きベクトルが記憶されていることになる。ここで、ピクチャB11の復号化において、第2参照インデックスが「0」である参照ピクチャがピクチャP10であるとすると、直接

モードにおいて、第2参照インデックスが「0」である参照ピクチャを復号化した際に用いた動きベクトルを利用することができる。このような方法を用いることにより、より柔軟な動きベクトルの記憶管理を行うことが可能となる。

5 また、上記のように復号化対象ブロックを有するピクチャが参照する参照ピクチャのうちストリーム順で、つまり符号化装置において符号化順で直前に符号化されたPピクチャを復号化装置で復号化するときに用いた動きベクトルを格納する以外に、復号化対象ブロックを有するピクチャが参照する参照ピクチャのうち表示順で直前のPピクチャまたは表
10 示順で前のPピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルを格納するようにしてもよい。復号化されたピクチャは順次出力画像としてフレームメモリ707から出力するが、その出力はフレームメモリ707に記憶されているピクチャが有する時刻をもとに表示時刻順に並び替えられた上での出力である。また、それぞれのピクチャが有する時刻は、例
15 えばピクチャをパケット等の伝送路で伝送するためのシステムが出力する時刻情報から取得してもよいし、あるいは、ビデオストリームとオーディオストリームとを多重化するためのフォーマット中の時刻情報から取得してもよく、あるいは、ビデオストリームのフォーマット中の時刻情報から取得してもよい。また、これらはピクチャ毎に時刻がわかる絶
20 対時刻であっても、ピクチャ間で時間の前後がわかる相対時刻であってもどちらでもよい。

25 このように復号化対象ブロックを有するピクチャが参照する参照ピクチャのうち表示順で直前のPピクチャまたは表示順で前のPピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルを格納するようにし、復号化対象ブロックを有するピクチャに時間的に近い参照ピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルを格納することにより、動き補償の精度を向上

させる可能性をあげることができる。

(実施の形態 3)

上記実施の形態 1においては、動きベクトルの記憶量に関する情報を、
符号列中のヘッダに記述する場合について説明したが、符号列中のヘッ
5 ダに記述する場合に限らず、例えば、符号列中には含まれない管理情報
中に記述するようにしてもよい。以下では、図 13～図 17を用いて、
本発明の実施の形態 3 の動画像符号化装置および記録装置について説明
する。図 13は、記録媒体からのデータの再生を管理するための管理情
報と、符号化されたAVデータとをDVDなどの記録媒体に記録する記
10 録装置 500 の概略的構成を示すブロック図である。記録装置 500 は、
音声を伴う映像データを符号化して記録媒体に記録する記録装置であつ
て、ビデオ符号化部 501、オーディオ符号化部 502 およびシステム
符号化部 503 を備える。ビデオ符号化部 501 は、入力された映像デ
ータを符号化する動画像符号化装置である。オーディオ符号化部 502
15 は、入力されたオーディオデータを符号化するオーディオ符号化装置で
ある。システム符号化部 503 は、ビデオストリームとオーディオスト
リームとを多重化して AVストリームを生成し、記録媒体に記録する。
また、システム符号化部 503 は、AVストリームの記録後、図示しな
い入力部などからの入力に従って管理情報を生成し、生成された管理情
20 報を記録媒体中のAVストリームが記録されている領域とは異なる領域
に記録する。

以下では、上記のように構成された記録装置 500 の動作について説
明する。記録装置 500 に入力された映像データは、ビデオ符号化部 5
01 に入力され、入力されたオーディオデータは、オーディオ符号化部
25 502 に出力される。ビデオ符号化部 501 に入力された映像データと、
オーディオ符号化部 502 に入力されたオーディオデータとは、ビデオ

符号化部 501 とオーディオ符号化部 502 との間で同期を取りながら、リアルタイムで符号化される。ビデオ符号化部 501 によって生成された符号列は、ビデオストリームとしてシステム符号化部 503 に出力される。オーディオ符号化部 502 によって符号化された符号列は、オーディオストリームとしてシステム符号化部 503 に出力される。システム符号化部 503 は、ビデオ符号化部 501 から入力されたビデオストリームと、オーディオ符号化部 502 から入力されたオーディオストリームとを多重化して AV ストリームを生成し、生成された AV ストリームをリアルタイムで記録媒体に記録する。記録媒体への AV ストリームの記録が完了すると、システム符号化部 503 は、ビデオ符号化部 501 によって生成された制御コードをビデオ符号化部 501 から読み出し、読み出された制御コードを含む管理情報を生成し、生成された管理情報を、AV ストリームが記録されている領域とは異なる記録媒体中の領域に記録する。図 14 は、図 13 に示したシステム符号化部 503 によって生成された管理情報と AV (Audio Video) ストリームとが記録された DVD などの記録媒体 400 の一例を示す図である。図 14 に示すように、記録媒体 400 には、同心円状にデータが記録され、管理情報 401 と、AV データ 402 とがそれぞれ記録媒体 400 上の異なる領域に記録される。一般に、AV データ 402 は記録媒体 400 の外周側の領域に記録され、管理情報 401 は記録媒体 400 の内周側の領域に記録される。

図 15 は、図 13 に示した記録装置 500 に備えられる動画像符号化装置 900 の構成を示すブロック図である。動画像符号化装置 900 は、図 13 に示したビデオ符号化部 501 に相当する。動画像符号化装置 900 は、動きベクトル記憶部内に格納されるデータに制限が設けられていることを示す制御コード（請求の範囲でいう制御情報）を、前記符号

列とは別のデータとして別のタイミングで出力する動画像符号化装置であって、フレームメモリ 101、差分演算部 102、予測残差符号化部 103、予測残差復号化部 105、加算演算部 106、フレームメモリ 107、動きベクトル検出部 108、モード選択部 109、スイッチ 1 11～115、動きベクトル記憶部 116、符号列生成部 904 および符号化制御部 910 を備える。同図において、図 5 に示した動画像符号化装置 100 と同じ構成要素についてはすでに説明しているので、同一の参照符号を付し、説明を省略する。ただし、ここでは、動きベクトル検出部 108 は、実施の形態 1 と異なり、B ピクチャを符号化する際に、表示順で符号化対象ピクチャの前方にある 4 枚の I ピクチャまたは P ピクチャおよび表示順で符号化対象ピクチャの後方にある 1 枚の I ピクチャまたは P ピクチャを参照ピクチャとして動きベクトルの探索を行う。符号列生成部 904 は、予測残差符号化部 103 からの量子化結果を可変長符号化した後、出力用の符号化ビットストリームのフォーマットに変換し、符号化された予測残差の関連情報を記述したヘッダ情報などの付加情報を付して符号列を生成する。さらに、符号列生成部 904 は、符号化制御部 910 によって生成された制御コードを符号列に対応付けて保持し、その制御コードを符号列とは異なるタイミングで出力する。具体的には、外部（例えば、図 13 に示した記録装置 500 のシステム符号化部 503 など）からの出力指示に従って、制御コードを出力する。符号化制御部 910 には、オーディオ符号化部 502 と同期を取りながら、映像データとオーディオデータとをリアルタイムで符号化するため、同期を取るための制御信号が外部から入力される。符号化制御部 910 は、符号化対象ピクチャに対して表示順で直後にある、すなわち、符号化対象ピクチャの直前に符号化された参照ピクチャの動きベクトルだけが動きベクトル記憶部 116 に格納されるようモード選択部 109

を制御し、メモリに保存されるデータに何らかの制限が加えられていることを示す制御コードを生成する。符号化制御部 910 による制御コード生成のタイミングは、いつでもよいが、符号化処理の開始時または終了直後が好ましい。また、符号化制御部 910 は、制御コードをあらかじめ内部に記憶しておいてもよい。

以下では、上記のように構成された動画像符号化装置 900 の符号化処理におけるメモリへの参照ピクチャおよび動きベクトルの格納動作について、従来の M P E G - 4 符号化方式と比較しながら説明する。図 16 (a) は、表示順に入力されたピクチャとそれらの符号化の順を示す図である。図 16 (b) は、従来の M P E G - 4 符号化方式において、各ピクチャの符号化に伴ってメモリ内に格納される参照ピクチャと動きベクトルとを示す図である。図 17 (a) は、表示順に入力されたピクチャとそれらの符号化の順を示す図である。図 17 (b) は、図 15 に示した動画像符号化装置 900 において、各ピクチャの符号化に伴ってメモリ内に格納される参照ピクチャと動きベクトルとを示す図である。ここで、いずれの場合も、B ピクチャは他のピクチャに参照されず、I ピクチャと P ピクチャとだけが他のピクチャに参照されるものとする。すなわち、I ピクチャと P ピクチャとは他のピクチャの参照ピクチャとなるが、B ピクチャは他のピクチャの参照ピクチャとならない。なお、図 17 (a) と図 16 (a) とは同じ図である。

図 17 (a) と図 16 (a) とにおいて、入力画像に含まれる各ピクチャを縦線で示し、他のピクチャに参照されない B ピクチャを破線で示している。また、各ピクチャに付されている「B」および「P」は、各ピクチャのピクチャタイプを示し、その右に付されている数字は、各ピクチャに対して符号化順に付されたピクチャ番号を示している。すなわち、図 16 (a) および図 17 (a) に示すように、入力画像内のピク

チャは I 0 → B 2 → B 3 → P 1 → B 5 → B 6 → P 4 → B 8 → B 9 → P 7

→ B 1 1 → B 1 2 → P 1 0 の順に入力され、この順で表示される。これ

に対し、B ピクチャは表示順で後方にあるピクチャを参照するため、B

ピクチャの符号化前に B ピクチャよりも表示順で後方にある I ピクチャ

5 または P ピクチャが符号化されていなければならない。従って、入力画

像内のピクチャは I 0 → P 1 → B 2 → B 3 → P 4 → B 5 → B 6 → P 7 →

B 8 → B 9 → P 1 0 → B 1 1 → B 1 2 の順に符号化される。表示順でピ

クチャ I 0 の前方に B ピクチャがあったとすれば、ピクチャ I 0 の符号

化後、ピクチャ P 1 の符号化前に符号化される。

10 従来の M P E G - 4 では、符号化対象ピクチャの直前に符号化された

2 枚の参照ピクチャの画素値と、その参照ピクチャで動き補償に用いられ

た動きベクトルとをメモリ内に保存する。一般的には、図 16 (b)

に示すように、符号化対象ピクチャの直前に符号化された 2 枚の参照ピ

クチャの画素値と、2 枚の参照ピクチャのうち、より後で符号化された

15 方の 1 枚の動きベクトルとをメモリ内に保存している。また、M P E G

- 4 では、P ピクチャは、表示順で前方にある直前の 1 枚の参照ピクチ

ャを参照し、B ピクチャは、符号化対象ピクチャに対して表示順で直前

の前方 1 枚、直後の後方 1 枚の 2 枚の参照ピクチャを参照して符号化さ

れる。例えば、符号化対象ピクチャがピクチャ B 6 であるとき、符号化

20 対象ピクチャの直前に符号化された 2 枚の参照ピクチャとはピクチャ P

1 とピクチャ P 4 であり、より後で符号化された方の参照ピクチャは、

ピクチャ P 4 である。従って、符号化対象ピクチャがピクチャ B 6 であ

るとき、メモリ内には、ピクチャ P 1 およびピクチャ P 4 の画素値と、

ピクチャ P 4 で求められた動きベクトルとが格納されている。ピクチャ

25 B 6 は、メモリ内に格納されているピクチャ P 1 とピクチャ P 4 とを参

照して符号化される。ピクチャ P 1 は表示順でピクチャ B 6 の直前にあ

る参照ピクチャであり、ピクチャP 4は表示順でピクチャB 6の直後にある参照ピクチャである。また、ピクチャB 6内の符号化対象ブロックが直接モードで符号化されるときには、表示順でピクチャB 6の直後にある参照ピクチャ（すなわち、ピクチャP 4）において符号化対象ブロックと同じ位置にあるブロックの動きベクトルはメモリ内に格納されており、これを用いて動き補償が行われる。ただし、ピクチャB 6は、他のピクチャに参照されないので、画素値および動きベクトルはメモリ内に保存されず、メモリの更新は起こらない。

ピクチャP 7が符号化対象ピクチャのときには、メモリ内に保存されているピクチャP 1またはピクチャP 4のいずれかを参照して符号化が行われる。ピクチャP 7は、他のピクチャに参照されるので、メモリ内に画素値と動きベクトルとが保存される。この際には、ピクチャP 7の符号化／復号化に従って、メモリ内の画素値および動きベクトルが更新される。ピクチャP 7の符号化前にメモリ内に格納されていたピクチャP 1およびピクチャP 4の画素値のうち、古いほうのピクチャP 1の画素値がメモリから追い出され、新たにピクチャP 7の画素値が格納される。また、メモリ内に格納されていたピクチャP 4の動きベクトルがメモリから追い出され、新たにピクチャP 7の動きベクトルが格納される。

ピクチャB 8が符号化されるときには、表示順でピクチャB 8の前方にあるピクチャP 4と後方にあるピクチャP 7との2枚が参照される。ピクチャB 8内の対象ブロックが直接モードで符号化されるときには、表示順でピクチャB 8の直後にある参照ピクチャ（ピクチャP 7）において対象ブロックと同じ位置にあるブロックの動きベクトルを用いて動き補償が行われる。メモリ内には、ピクチャB 8に参照される2枚の参照ピクチャ（ピクチャP 4およびピクチャP 7）の画素値が格納されており、また、直接モードで用いられるピクチャP 7の動きベクトルが格

納されている。また、ピクチャB 8は他のピクチャに参照されないのでメモリ内のデータは更新されない。

ピクチャB 9が符号化されるときも、ピクチャB 8が符号化されるときと同様に、メモリ内に格納されている2枚のピクチャを参照して符号化が行われる。また、ピクチャB 9内の対象ブロックが直接モードで符号化されるときも、メモリ内に格納されているピクチャP 7の動きベクトルを用いて符号化される。

このように、従来のM P E G - 4では、メモリ内に2枚の参照ピクチャの画素値と、参照ピクチャ2枚のうちの後方の参照ピクチャ分の動きベクトルとを格納しておくことにより、Bピクチャ内の対象ブロックを直接モードで符号化する際にも、問題なく符号化を行うことができる。しかし、M P E G - 4では、参照ピクチャが決められているかまたは数が少ないため、符号化対象ブロックに対して符号化効率がより高くなる参照ブロックを探す探索範囲が限られてしまう。この結果、符号化効率が頭打ちとなり、低ビットレートで高画質の動画像を伝送したいという要求に答えることが難しい。このために、H. 26 Lでは、探索範囲となる参照ピクチャの数を増やし、各対象ブロックが実際に参照した参照ピクチャを、参照インデックスで特定することに定めている。そして、図3に示したように、Bピクチャでは対象ブロックごとに、参照した参考ピクチャを特定するための第1参照インデックスと第2参照インデックスとを符号列中に記述するよう定めている。一方、各参照ピクチャに対する参照インデックスの割り当ては、すでに説明したように、表示順で前方と後方とに向かって、それぞれ、符号化対象ピクチャに最も近い参照ピクチャに「0」が割り当てられ、符号化対象ピクチャから遠ざかるにつれて昇順で番号が割り当てられるように初期設定されている。この初期設定では、対象ブロックを含むピクチャに近い参照ピクチャほど、

より小さな値の参照インデックスで特定することができる。しかし、対象ブロックを含むピクチャから遠い参照ピクチャほど、参照ピクチャを特定するための参照インデックスの値が大きくなってしまう。この結果、対象ブロックを含むピクチャから遠い参照ピクチャが多くの対象ブロック

5 に参照されるような場合、初期設定のままだと、大きな値の参照インデックスが多数のブロックで符号列中に記述されることになり、符号列のデータ量が増加するので好ましくない。従って、参照インデックスは、ピクチャごとに符号化効率がより高くなる参照ピクチャに対してより小さい値を割り当てることができるよう、リマッピングが認められている。

10 本実施の形態では、Pピクチャは、表示順で符号化対象ピクチャの前

方にある4枚のIピクチャまたはPピクチャを参照ピクチャとし、Bピクチャは、表示順で符号化対象ピクチャの前方にある4枚のIピクチャまたはPピクチャと、表示順で符号化対象ピクチャの後方にある1枚のIピクチャまたはPピクチャとを参照ピクチャとする。図17(b)に

15 示すように、本実施の形態では、Bピクチャの符号化のために、各ピクチャの直前に符号化された5枚の参照ピクチャの画素値をメモリ内に保存し、符号化対象ピクチャの直前に符号化された1枚の参照ピクチャの動きベクトルだけを保存する。例えば、モード選択部109は、符号化対象ピクチャの各対象ブロックに対し、動きベクトル検出部106によ

20 って動きベクトルが検出される都度、検出された動きベクトルを、すでに動きベクトル記憶部108に格納されている動きベクトルとは別の記憶領域に一時的に格納する。当該符号化対象ピクチャがPピクチャである場合、モード選択部109は、別の記憶領域に一時的に格納されていた動きベクトルで、それ以前に格納されていた動きベクトルを上書きす

25 る。また、次の符号化対象ピクチャの符号化を開始する際には、直前に符号化されたピクチャの動きベクトルが一時的に格納されていた記憶領

域に、新たな符号化対象ピクチャの動きベクトルを上書きし、上書きされた動きベクトルを一時的に格納する。しかし、当該符号化対象ピクチャがPピクチャでない場合、モード選択部109は、動きベクトル記憶部108に一時的に格納された動きベクトルを、例えば、符号化対象ピクチャの全ブロックを符号化した後に、動きベクトル記憶部108内から削除する。一時的に格納された動きベクトルを動きベクトル記憶部108内から削除する方法は、一時的に格納された動きベクトルを動きベクトル記憶部108内から消去する方法であってもよいし、動きベクトルを一時的に格納する記憶領域に、そのまま次の符号化対象ピクチャの動きベクトルを上書きする方法であってもよい。モード選択部109は、このような方法で、動きベクトル記憶部108に格納される動きベクトルの格納量を制御する。なお、Bピクチャの直接モードによる符号化においては、第2参照インデックスが「0」の参照ピクチャの動きベクトルがメモリ内に格納されていない場合、実施の形態1すでに説明した方法を用いて動き補償を行う。

図17(b)において、例えば、符号化対象ピクチャがピクチャB6である場合、ピクチャB6よりも前にピクチャI0、ピクチャP1およびピクチャP4が符号化されている。従って、ピクチャB6の符号化時には、メモリ内には、ピクチャI0、ピクチャP1およびピクチャP4の画素値が格納されている。さらに、ピクチャI0よりも前に符号化されているIピクチャまたはPピクチャがあれば、ピクチャI0の直前に符号化された2枚の画素値がメモリ内に格納されている。ピクチャB4は、メモリ内に格納されている参照ピクチャのうち、2枚を参照して符号化される。さらに、メモリ内には、ピクチャB6の直前に符号化された参照ピクチャであるピクチャP4の動きベクトルが格納されている。モード選択部109は、ピクチャB6内の対象ブロックを直接モードで

符号化する場合、ピクチャ B 6 に対して第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャがピクチャ P 4 であれば、メモリ内に格納されている動きベクトルを用いて対象ブロックの動き補償を行う。また、第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャがピクチャ P 4 でなければ、例えば、

5 対象ブロックの動きベクトルを「0」とし、ピクチャ B 6 に対して第 1 参照インデックスが「0」の参照ピクチャと、ピクチャ B 6 に対して第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャとを参照して、2 方向で動き補償を行う。

符号化対象ピクチャが P 7 であるとき、ピクチャ P 7 は、直前に符号化され、メモリ内に格納されている 3 枚の参照ピクチャ(ピクチャ I 0、ピクチャ P 1 およびピクチャ P 4)を参照して符号化される。ピクチャ P 7 は、他のピクチャに参照されるので、ピクチャ P 7 の符号化／復号化に従って、メモリ内に最も古く格納されている参照ピクチャ 1 枚の画素値がメモリから追い出され、新たにピクチャ P 7 の画素値が格納される。また、メモリ内に格納されていたピクチャ P 4 の動きベクトルがメモリから追い出され、新たにピクチャ P 7 で求められた動きベクトルが格納される。

次に、ピクチャ B 8 が符号化されるときには、ピクチャ B 8 は、メモリ内に格納されている 5 枚の参照ピクチャのうちの 2 枚を参照して符号化される。また、ピクチャ B 8 内の対象ブロックが直接モードで符号化される場合、モード選択部 109 は、ピクチャ B 8 に対して第 2 参照インデックスが「0」のピクチャがピクチャ P 7 であれば、メモリ内に格納されているピクチャ P 7 の動きベクトルを用いて対象ブロックの動き補償を行う。ピクチャ B 8 に対して第 2 参照インデックスが「0」のピクチャがピクチャ P 7 でなければ、対象ブロックの動きベクトルを「0」として、ピクチャ B 8 に対し第 1 参照インデックスが「0」および第 2

参照インデックスが「0」の2枚の参照ピクチャ（ピクチャP4およびピクチャP7）を参照して、2方向の動き補償を行う。ピクチャB8は、他のピクチャに参照されないので、メモリには保存されず、メモリ内のデータの更新は行われない。ピクチャB9が符号化される場合も、ピクチャB8が符号化された場合と同様にして符号化が行われる。

このように、本実施の形態3によれば、Bピクチャの直接モードによる符号化を行うためにメモリ内に保存する動きベクトルを、Bピクチャの直前に符号化された1枚の参照ピクチャの動きベクトルに限定することにより、動画像の符号化に要するメモリ容量を抑制しつつ、符号化効率を向上することができる動画像符号化装置を提供することができる。

なお、上記実施の形態3では、動画像符号化装置900は、記録媒体400に記録されるビデオデータおよび制御コードを生成したが、記録媒体に記録される場合に限らず、例えば、デジタルテレビ放送等で配信されるビデオストリームと、ビデオストリームの再生を管理するための管理情報を生成するとしても良い。図18は、デジタルテレビ放送で送信される放送用パケットの一例を示す図である。同図において、「S」、「A」、「V」で示す各部分は、それぞれ、管理情報、オーディオデータおよびビデオデータのパケットを示している。デジタルテレビ放送では、ビデオストリームおよびオーディオストリームなどの符号化データは、適当なデータ長でパケットに区切られ（例えばMPEG-2のトランスポートストリームでは188バイト）、このパケットを単位として送信される。そして、オーディオデータのパケットおよびビデオデータのパケットの随所に管理情報のパケットが挿入されて送信される。動画像符号化装置900によって生成された符号列は、このようなビデオデータのパケットとして送信される。また、符号化制御部910によって生成された制御コードは、管理情報に記述され管理情報のパケットとして送信

される。このように、動画像符号化装置 900 によって生成された符号列をビデオデータのパケットとして送信し、符号化制御部 910 によって生成された制御コードを管理情報のパケットとして送信することによって、デジタルテレビ放送を受信して映像データを再生する STB およびデジタルテレビなどの再生装置においても、メモリの使用量を節約しつつ、符号化効率の高い高画質の動画像を再生することができる。

なお、上記実施の形態 3 では、制御コードが、メモリに保存されるデータに何らかの制限が加えられていることを示す情報であるとして説明したが、本発明はこれに限定されず、制御コードは、単に、生成された符号列が何らかの制限の下に符号化されていることのみを示す情報であってもよい。また、この制御コードは、例えば、値が「0」のとき「制限なし」を示し、値が「1」のとき「制限あり」を示すフラグなどであってもよい。また、この制御コードは、管理情報内の特定の場所に記述されていれば「制限あり」を示し、記述されていなければ「制限なし」を示すコードであってもよい。もちろん、この制御コードは、あらかじめメモリに記憶されているテーブルを参照することによって、メモリに保存されるデータに何らかの制限が加えられていることや、符号化対象ピクチャの直前に符号化された何枚の P ピクチャの動きベクトルをメモリ内に格納するかなどの複数種類の処理内容を特定することができるコードであってもよいことは言うまでもない。

(実施の形態 4)

以下では、記録媒体に記録されている AV ストリームを再生する再生装置およびその再生装置に備えられる動画像復号化装置について説明する。図 19 は、実施の形態 4 の再生装置 1500 の概略的構成を示すブロック図である。再生装置 1500 は、図 14 に示した記録媒体 400 から符号化された AV ストリームと、AV ストリームの再生を管理する

ための管理情報を読み取り、音声を伴う映像データを再生する再生装置であって、ビデオ復号化部1501、オーディオ復号化部1502、システム復号化部1503、モニタ1511およびスピーカ1512を備える。システム復号化部1503は、記録媒体から管理情報と符号化されたAVストリームとを読み出し、管理情報から制御コードを抽出してビデオ復号化部1501に出力する。また、読み出したビデオストリームとオーディオストリームとを分離して、それぞれビデオ復号化部1501とオーディオ復号化部1502とに出力する。ビデオ復号化部1501は、システム復号化部1503から受け取った制御コードに、メモリに格納されるデータに制限が設けられていることが示されている場合には、システム復号化部1503から受け取ったビデオストリームを復号化する際に、復号化対象ピクチャの直前に復号化された参照ピクチャ1枚分の動きベクトルをメモリに格納して、復号化対象ピクチャを復号化する。ビデオ復号化部1501は、ビデオストリームに含まれる各ピクチャを復号化して復号化された各ピクチャを表示順に出力し、動画像を表す映像信号をモニタ1511に出力する。オーディオ復号化部1502は、システム復号化部1503から受け取ったオーディオストリームを復号化してオーディオ信号を生成し、生成したオーディオ信号をスピーカ1512に出力する。モニタ1511は、ビデオ復号化部1501によって生成された映像信号を表示する。スピーカ1512は、オーディオ復号化部1502によって生成されたオーディオ信号を音声として再生する。

図20は、図19に示したビデオ復号化部1501に相当する動画像復号化装置1600の構成を示すブロック図である。動画像復号化装置1600は、外部から入力された制御コードに、メモリに格納されるデータに制限が設けられていることが示されている場合には、復号化対象

ピクチャの直前に復号化された参照ピクチャ 1 枚分の動きベクトルをメモリに格納し、符号列を復号化する動画像復号化装置であって、予測残差復号化部 702、動き補償復号部 705、動きベクトル記憶部 706、フレームメモリ 707、加算演算部 708、スイッチ 709、スイッチ 710、符号列解析部 1601 およびモード復号部 1603 を備える。

同図において、図 11 に示した動画像復号化装置 700 と同様の構成要素については既に説明しているので、同一の参照符号を付し、説明を省略する。符号列解析部 1601 は、外部から入力された制御コードを、モード復号部 1603 に出力する。符号列解析部 1601 は、入力された符号列から、モード選択の情報や動きベクトル情報等を抽出し、抽出したモード選択の情報をモード復号部 703 に、抽出した動きベクトル情報を動き補償復号部 705 に、さらに、予測残差符号化データを予測残差復号化部 702 に出力する。モード復号部 703 は、符号列解析部 1601 から入力された制御コードに、メモリに格納されるデータに制限が設けられていることが示されている場合または入力されたビデオストリームが何らかの制限の下に符号化されていることが示されている場合には、復号化対象ピクチャの直前に復号化された参照ピクチャ 1 枚分の動きベクトルを動きベクトル記憶部 706 に格納するよう、動き補償復号化部 705 を制御する。

20 動画像復号化装置 1600において、動きベクトル記憶部 706 に格納される動きベクトルの数と、フレームメモリ 707 に格納される画素値の数とは、図 17 (b) に示した例と同様である。

以上のように、本実施の形態 4 の動画像復号化装置 1600 によれば、記録媒体に記録されているビデオストリームを復号化する場合においても、動画像復号化装置のメモリ資源を節約し、かつ、符号化効率の高い符号列を復号化することができるという効果がある。

なお、上記実施の形態4では、動画像復号化装置1600が記録媒体に記録されているビデオストリームを復号化する場合について説明したが、本発明はこれに限定されず、本発明の動画像復号化装置は、デジタルテレビ放送等で配信される放送用パケット中のビデオストリームを復号化するとしてもよい。この場合、動画像復号化装置1600は、例えば、デジタルテレビ放送を受信するDTV（デジタルテレビ）やSTBなどに備えられる。図18に示した放送用パケットは、DTVやSTBなどにおいて受信され、管理情報、オーディオデータおよびビデオデータの各パケットに分離される。分離された管理情報からは、さらに、メモリに格納されるデータに何らかの制限が加えられていることを示す制御コードが抽出され、動画像復号化装置1600に入力される。また、各パケットから抽出されたビデオストリームとオーディオストリームとは、動画像復号化装置1600とオーディオ復号化装置とに入力され、同期をとりながらリアルタイムに復号化される。この動画像復号化装置1600の構成および動作は、図20に示した動画像復号化装置1600と同様であるので、説明を省略する。

以上のように、本実施の形態の動画像復号化装置1600によれば、デジタルテレビ放送等で配信される放送用パケット中のビデオストリームを復号化する場合においても、動画像復号化装置のメモリ資源を節約しつつ、符号化効率の高い符号列を復号化することができるという効果がある。

また、上記実施の形態4においても、制御コードは、メモリに格納されるデータに制限が設けられていることを示す場合に限定されず、単に、生成された符号列が何らかの制限の下に符号化されていることのみを示す情報であってもよい。また、この制御コードは、例えば、値が「0」のとき「制限なし」を示し、値が「1」のとき「制限あり」を示すフラ

グなどであってもよい。また、この制御コードは、管理情報内の特定の場所に記述されていれば「制限あり」を示し、記述されていなければ「制限なし」を示すコードであってもよい。もちろん、この制御コードは、あらかじめメモリに記憶されているテーブルを参照することによって、

5 メモリに保存されるデータに何らかの制限が加えられていることや、符号化対象ピクチャの直前に符号化された何枚のPピクチャの動きベクトルをメモリ内に格納するかなどを特定することができるコードであってもよいことは言うまでもない。

(実施の形態5)

10 動画像を構成するピクチャはフレームおよびフィールドの両者を包含する1つの符号化の単位を意味する。上記実施の形態1～実施の形態4では、ピクチャが全てフレーム構造の場合について説明したが、ピクチャをフィールド単位で扱った場合でも、上記で説明した発明を適用して、同様の効果を得ることができる。以下、上記実施の形態で説明した方法15 をインタレース画像に適用する場合で、上記実施の形態1～実施の形態4とは異なる実施の形態について考える。ここで、インタレース画像とは、1つのフレームが時刻（タイムスタンプ）の異なる2つのフィールドから構成される画像である。インタレース画像の符号化や復号化処理においては、1つのフレームをフレームのまま処理したり、2つのフィールドとして処理したり、フレーム内のブロック毎にフレーム構造またはフィールド構造として処理したりすることができる。

20 なお、各ピクチャをフレーム構造で符号化するか、またはフィールド構造で符号化するかは、例えば図5に示す符号化制御部110により適応的に決定することができる。フレーム構造とフィールド構造のいずれ25 で符号化するかは、例えば、ピクチャ内の画素値の分散をフレーム構造とフィールド構造とで求め、分散の小さい方を選択する方法がある。ま

た、各ピクチャをブロック単位でフレーム構造またはフィールド構造のいずれかで符号化する方法も考えられるが、ここではピクチャ単位でフレーム構造またはフィールド構造を切り替える場合について説明する。まず、動画像にフィールド構造のピクチャが含まれる場合のピクチャ番号と参照インデックスの振られ方について説明し、それから本実施の形態 5 の具体的な説明をする。

図 2において動画像を構成するピクチャが全てフレームの場合についてのピクチャ番号と参照インデックスについて示したが、図 2 1 および図 2 2 を用いて、動画像を構成するピクチャにフレームとフィールドとが混在する場合について説明する。

図 2 1 は、符号化または復号化の対象ピクチャがフィールド構造である場合のピクチャ間の参照関係の一例を示す図である。以下、フレームの奇数番目のラインから構成されるフィールドをトップフィールド、フレームの偶数番目のラインから構成されるフィールドをボトムフィールドと呼ぶ。また、本実施の形態においては、トップフィールドがフィールド構造のピクチャの表示順で前方のフィールド、ボトムフィールドが表示順で後方のフィールドとなる場合について説明するが、これらの順序が入れ替わっても本発明と同様の動作により、同様の効果を得ることができる。符号化または復号化の対象ピクチャがフィールド構造である場合、参照ピクチャは全てフィールド構造として扱う。図 2 1 はピクチャ B 3 をフィールド構造で符号化または復号化する場合にフィールド B 3 2 が符号化または復号化対象ピクチャである場合を示しており、ピクチャ P 1、B 3、P 4 はフィールド構造、ピクチャ B 2 はフレーム構造で符号化または復号化される場合、フレーム構造である参照ピクチャ B 2 は 2 つのフィールド B 2 1、B 2 2 として扱われる。そして、ピクチャ番号は符号化または復号化される順番で振られる。第 1 参照インデッ

クスはデフォルトでは、符号化または復号化の対象ピクチャよりも表示時間順で前にあるピクチャ、符号化または復号化の対象ピクチャから表示時間順で近いピクチャ、符号化または復号化の対象ピクチャと同一パリティをもつピクチャの優先順で割り振られる。図 2 1 を用いて具体的に説明すると、まずフィールド B 3 2 よりも表示時間順で前方にあり、同一パリティで、かつ、符号化または復号化の順番でフィールド B 3 2 に最も近いフィールド B 2 2 に参照インデックスとして「0」が振られ、次にフィールド B 3 2 よりも表示時間順で前方にあり、違うパリティであるが、符号化または復号化の順番ではフィールド B 3 2 に最も近いフィールド B 3 1 に参照インデックスとして「1」が振られる。

ここでパリティとは第 1 (トップ) フィールド、第 2 (ボトム) フィールドのいずれであるかを示す値であり、パリティの情報は動画像の符号列において例えばスライス単位で符号化され、あるいは復号化される。

図 2 2 は、符号化または復号化の対象ピクチャがフレームである場合についてピクチャ間の参照関係の一例を示す図である。符号化または復号化の対象ピクチャがフレームである場合、参照ピクチャは全てフレームとして扱う。図 2 2 のように、ピクチャ B 2 、 P 4 はフィールド構造、ピクチャ P 1 、 B 3 はフレーム構造で符号化または復号化されている場合、フィールド構造で符号化または復号化されたフィールド B 2 1 、 B 2 2 、 P 4 1 、 P 4 2 は 2 つの参照フレーム B 2 、 B 4 として扱われる。なお、ピクチャ番号と参照インデックスの振られ方は、図 2 で説明した通りである。

図 2 3 は、動画像を符号化または復号化する際の、各フレームの時間的並びを示す図である。図 2 3 において、フレーム P 1 、 P 4 は P ピクチャとして処理され、フレーム B 2 、 B 3 は B ピクチャとして処理される。また、1 つのフレームは 2 つのフィールドとして扱うことができる。

例えば、フレーム P 1 はフィールド P 1 1、P 1 2 として、フレーム B 2 はフィールド B 2 1、B 2 2 として、フレーム B 3 はフィールド B 3 1、B 3 2 として、フレーム P 4 はフィールド P 4 1、P 4 2 として扱うことができる。さらに、各フレームは、フレーム構造またはフィールド構造のいずれかの形式で適応的に符号化、復号化処理がなされるものとする。
5

以下、具体的に本実施の形態 5 について説明する。実施の形態 5 が上記実施の形態 1 ~ 実施の形態 4 と異なる点は、直接モードのために記憶すべき動きベクトルの記憶量を削減する方法として、パリティ毎に動き
10 ベクトルを格納する点である。

図 2 3 において、ピクチャを示す記号のうち、上段の記号が振られている単位で符号化と復号化の処理が行われる。例えば、図 2 3 においては、すべてのピクチャがフィールド単位で処理される。まず、図 2 3 を用いて動画像を構成するピクチャをフィールド構造で扱う場合における
15 直接モードについて説明する。

現在の処理対象ピクチャが、フィールド B 3 1 であるとする。すなわち、フレーム B 3 はフィールド構造で処理される。またフィールド B 3 1 は参照ピクチャとしてフィールド P 1 1、フィールド P 1 2、フィールド P 4 1 またはフィールド P 4 2 を用いるとする。これらの参照ピクチャは、すでに符号化または復号化処理が完了している。また、フレーム P 1、フレーム P 4 はフィールド単位で処理がなされているものとする。
20

今、フィールド B 3 1 のブロック a を直接モードで処理する場合を考える。この場合、第 2 参照インデックスが「0」である参照ピクチャ（ここでデフォルトで参照インデックスが割り振られているとする）であるフィールド P 4 1 中の、ブロック a と同一位置にあるブロック b の動
25

きベクトルを利用する。以下では、この動きベクトルを「参照動きベクトル」と呼ぶ。

ここでは、図23のように、ブロックbが、動きベクトルAを用いて処理されており、この動きベクトルAは、フィールドP11を参照している場合について説明する。この場合、ブロックaは、参照動きベクトルAから所定の方法により計算して得られる動きベクトルを用いて、前方参照フィールドであるフィールドP11（参照動きベクトルAが指しているフィールド）と後方参照フィールドであるフィールドP41（ブロックbが属するフィールド）とから動き補償を行う。この場合にブロックaを処理する際に用いる動きベクトルは、フィールドP11に対しては動きベクトルB、フィールドP41に対しては動きベクトルCになるとする。この際、動きベクトルAの大きさをMV1、動きベクトルBの大きさをMVF1、動きベクトルCの大きさをMVB1とすると、MVF1、MVB1はそれぞれ式3、式4によって得られる。

15 (式3) $MVF1 = N1 \times MV1 / D1$

(式4) $MVB1 = -M1 \times MV1 / D1$

以下ではこれらN1、M1、D1の値をスケーリング係数と呼ぶとする。スケーリング係数は、フィールド単位で設定された値であるとする。例えばこの場合、スケーリング係数は、各フィールド間の時間的距離から設定することができる。例えばフィールドP11からフィールドP41の時間的距離をD1、フィールドP11からフィールドB31の時間的距離をN1、フィールドB31からフィールドP41の時間的距離をM1と設定すれば、MVF1とMVB1はMVに平行な動きベクトルとなる。ここで、スケーリング係数の値の決定方法としては、符号化側と復号化側で同じ規則により生成する（例えば時間情報（タイムスタンプ）から生成する）方法や、符号化時に設定して関連情報等として符号列中

または符号列の付属情報として記述し、復号化時にスケーリング係数を符号列中または符号列の付属情報から取得する方法がある。そして直接モードにより符号化されているブロックを復号化する際には、式3、式4を用いて $MV_f 1$ 、 $MV_b 1$ を計算すれば良い。

5 さて、動きベクトル記憶部116の動作について説明する。動きベクトル記憶部116に格納される動きベクトル数は符号化制御部110により指定される。また、ここではトップフィールドの動きベクトルとボトムフィールドの動きベクトルを1フィールド分ずつ格納するとする。

この場合、格納する動きベクトルとしては、参照ピクチャのうち符号10 化または復号化の順で直前に符号化または復号化された参照ピクチャの動きベクトルを格納する方法がある。ここで、すでに動きベクトル記憶部116に記憶されている動きベクトルは、符号化モードが決定される度に、動きベクトルを順に上書きすれば良い。

具体的には図24(a)に示すように、動きベクトル記憶部106を15 先入れ先出し方式(FIFO)のメモリと同様に制御し、新規のものが格納されると記憶した時刻が古い記憶内容が順に破棄され、常に最新のピクチャが保存されるようとする。また、図24(a)ではIピクチャまたはPピクチャが符号化または復号化されるときに用いられた動きベクトルのみを保存する場合について示す。これは直接モードが用いられる20 BピクチャがIピクチャまたはPピクチャのみを参照する場合を前提としているためである。Bピクチャが他のBピクチャを参照するような場合には、参照ピクチャとして用いられるBピクチャを符号化または復号化されるときに用いられた動きベクトルも保存すれば良い。

フィールドB31の符号化または復号化においては、メモリアドレス25 M1にはフィールドP41を符号化または復号化したときの動きベクトルが記憶されており、メモリアドレスM1に記憶されている動きベクト

ル A を用いて動きベクトル B および動きベクトル C を導出することが可能である。なお、メモリアドレス M 2 にはフィールド P 4 2 を符号化または復号化したときの動きベクトルが記憶されている。

動きベクトル記憶部 106 の別の例としては図 24 (b) に示すように、トップフィールドの動きベクトルとボトムフィールドの動きベクトルとを 2 フィールド分ずつ格納することができるものが考えられる。この場合、動きベクトル記憶部 106 を先入れ先出し方式 (FIFO) のメモリと同様に制御し、メモリアドレス M 1 1 に記憶されている動きベクトルは新たに動きベクトルが格納されることになればメモリアドレス 10 M 1 2 に移動し、メモリアドレス M 1 2 に記憶されている動きベクトルは削除される。メモリアドレス M 2 1 、 M 2 2 についても同様である。

なお、パリティごとに複数のピクチャに対する動きベクトルの記憶領域がある場合、特に不要な画像については、明示的に開放することも可能である。また、使用するメモリの物理的な配置は、連続する配置である必要はなく、 FIFO 的な動作によってメモリ領域の使用の有無が決定されるようすればよい。

また、図 24 における説明では符号化または復号化の対象となるピクチャが全てフィールドの場合について述べたが、符号化または復号化の対象となるピクチャがフレームである場合、その符号化または復号化の 20 対象となるフレームを動き補償するときに用いた動きベクトルは、図 24 (a) ではメモリアドレス M 1 、メモリアドレス M 2 ともに格納するようにしてもよい。図 24 (b) においても同様に、メモリアドレス M 1 1 、メモリアドレス M 2 1 ともに格納するようにしてもよい。符号化または復号化対象のピクチャがフィールドであり、参照ピクチャがフレ 25 ームである場合、参照ピクチャをフィールドとして扱う。そして、直接モードにおいては、第 2 参照インデックスが「0」である参照フィール

ドの動きベクトルを利用するが、この場合、第2参照インデックスが「0」である参照フィールドが元々フレーム構造で処理されていると、そのフレームに含まれる2つのフィールドは、フレーム構造の動きベクトルと同じ動きベクトルを有していると考える。よって、フレーム構造で処理

5 された動きベクトルをメモリアドレスM1とM2の両者に格納することにより、参照ピクチャがフィールド構造とフレーム構造のいずれで処理されているかを意識することなく、直接モードにおいて利用する動きベクトルを取得することができる。

一方、このように参照ピクチャであるフレームと同一のピクチャがトップフィールドとボトムフィールドの両者にあるものとして扱わない場合、つまり、例えばトップフィールド用のメモリアドレスに参照ピクチャであるフレームが符号化または復号化対象であったときにこのフレームを動き補償するときに用いた動きベクトルを保存する場合、参照インデックスの再付与によって（参照インデックスは変更（リマッピング）可能であるため）、参照する動きベクトルを誤る可能性がある。なお、このように参照ピクチャであるフレームと同一のピクチャがトップフィールドとボトムフィールドの両者にあるものとして扱わない場合でも、図24（a）に示すように動きベクトルを保存するメモリアドレスが1ピクチャ分であれば、参照インデックスの再付与が生じても、参照する動きベクトルが誤るという問題は起こりにくい。

このように、フィールドのパリティごとに動きベクトルを格納するように制御することで、フィールド構造でピクチャを処理する場合であっても、直接モードにおいて必要となる動きベクトルを上書きするがない。

25 さらに、上記実施の形態1と実施の形態2で説明した本願発明とフィールドのパリティごとに動きベクトルを格納するように制御することと

を適応的に組み合わせることが可能である。そして、フィールドのパリティごとに動きベクトルを格納するように制御することで、動きベクトルを格納する量を制限してメモリ量の削減を図ることができ、かつフィールド構造でピクチャを処理する場合であっても、直接モードにおいて必要となる動きベクトルを上書きすることができない。また、同一フレームに属する2つのフィールド（トップフィールドとボトムフィールド）を符号化または復号化するときに用いた動きベクトルを1組として格納するようにするとよい。同一フレームに属するかどうかは、例えばピクチャ番号の連続性とパリティを示す情報とによって判断することができる。

10 あるいは、フレームP1、フレームB2、フレームB3、およびフレームP4の連続性を示す情報から判断することができる。また、本実施の形態においては、ピクチャ単位でフレーム構造とフィールド構造のいずれで符号化または復号化するかを切り替える場合について説明したが、これはピクチャ内のブロック単位でフレーム構造とフィールド構造のいずれで符号化または復号化するかを切り替えてても良い。この場合、フレーム構造で処理したブロックの動きベクトルは、トップフィールド用の動きベクトルメモリとボトムフィールド用の動きベクトルメモリの両者に保持し、フィールド構造でブロックの動きベクトルは、該当するパリティの動きベクトルメモリに保持すれば良い。

15 20 (実施の形態6)

さらに、上記各実施の形態で示した動画像符号化方法および動画像復号化方法の構成を実現するためのプログラムを、フレキシブルディスク等の記録媒体に記録するようにすることにより、上記各実施の形態で示した処理を、独立したコンピュータシステムにおいて簡単に実施することが可能となる。

図25は、上記実施の形態1から実施の形態5の動画像符号化方法お

および動画像復号化方法をコンピュータシステムにより実現するためのプログラムを格納するための記録媒体についての説明図である。

図25 (b) は、フレキシブルディスクの正面からみた外観、断面構造、及びフレキシブルディスクを示し、図25 (a) は、記録媒体本体であるフレキシブルディスクの物理フォーマットの例を示している。フレキシブルディスクFDはケースF内に内蔵され、該ディスクの表面には、同心円状に外周からは内周に向かって複数のトラックTrが形成され、各トラックは角度方向に16のセクタSeに分割されている。従って、上記プログラムを格納したフレキシブルディスクでは、上記フレキシブルディスクFD上に割り当てられた領域に、上記プログラムとしての動画像符号化方法および動画像復号化方法が記録されている。

また、図25 (c) は、フレキシブルディスクFDに上記プログラムの記録再生を行うための構成を示す。上記プログラムをフレキシブルディスクFDに記録する場合は、コンピュータシステムCsから上記プログラムとしての動画像符号化方法および動画像復号化方法を、フレキシブルディスクドライブを介して書き込む。また、フレキシブルディスク内のプログラムにより上記動画像符号化方法および動画像復号化方法をコンピュータシステム中に構築する場合は、フレキシブルディスクドライブによりプログラムをフレキシブルディスクから読み出し、コンピュータシステムに転送する。

なお、上記説明では、記録媒体としてフレキシブルディスクを用いて説明を行ったが、光ディスクを用いても同様に行うことができる。また、記録媒体はこれに限らず、CD-ROM、メモリカード、ROMカセット等、プログラムを記録できるものであれば同様に実施することができる。

25 (実施の形態7)

さらにここで、上記実施の形態で示した動画像符号化方法や動画像復

号化方法の応用例とそれを用いたシステムを説明する。

図26は、コンテンツ配信サービスを実現するコンテンツ供給システム ex100 の全体構成を示すブロック図である。通信サービスの提供エリアを所望の大きさに分割し、各セル内にそれぞれ固定無線局である基

5 地局 ex107～ex110 が設置されている。

このコンテンツ供給システム ex100 は、例えば、インターネット ex101 にインターネットサービスプロバイダ ex102 および電話網 ex104、および基地局 ex107～ex110 を介して、コンピュータ ex111、PDA (personal digital assistant) ex112、カメラ ex113、携帯電話 ex114、カメラ付きの携帯電話 ex115 などの各機器が接続される。

しかし、コンテンツ供給システム ex100 は図26のような組合せに限定されず、いずれかを組み合わせて接続するようにしてもよい。また、固定無線局である基地局 ex107～ex110 を介さずに、各機器が電話

15 網 ex104 に直接接続されてもよい。

カメラ ex113 はデジタルビデオカメラ等の動画撮影が可能な機器である。また、携帯電話は、PDC (Personal Digital Communications) 方式、CDMA (Code Division Multiple Access) 方式、W-CDMA (Wideband-Code Division Multiple Access) 方式、若しくは GSM 20 (Global System for Mobile Communications) 方式の携帯電話機、または PHS (Personal Handyphone System) 等であり、いずれでも構わない。

また、ストリーミングサーバ ex103 は、カメラ ex113 から基地局 ex109、電話網 ex104 を通じて接続されており、カメラ ex113 を用いてユーザが送信する符号化処理されたデータに基づいたライブ配信等が可能になる。撮影したデータの符号化処理はカメラ ex113 で行つ

ても、データの送信処理をするサーバ等で行ってもよい。また、カメラ ex116 で撮影した動画データはコンピュータ ex111 を介してストリーミングサーバ ex103 に送信されてもよい。カメラ ex116 はデジタルカメラ等の静止画、動画が撮影可能な機器である。この場合、動画データの符号化はカメラ ex116 で行ってもコンピュータ ex111 で行ってもどちらでもよい。また、符号化処理はコンピュータ ex111 やカメラ ex116 が有する LSI ex117 において処理することになる。なお、動画像符号化・復号化用のソフトウェアをコンピュータ ex111 等で読み取り可能な記録媒体である何らかの蓄積メディア (CD-R 10 M、フレキシブルディスク、ハードディスクなど) に組み込んでもよい。さらに、カメラ付きの携帯電話 ex115 で動画データを送信してもよい。このときの動画データは携帯電話 ex115 が有する LSI で符号化処理されたデータである。

このコンテンツ供給システム ex100 では、ユーザがカメラ ex113、カメラ ex116 等で撮影しているコンテンツ（例えば、音楽ライブを撮影した映像等）を上記実施の形態同様に符号化処理してストリーミングサーバ ex103 に送信する一方で、ストリーミングサーバ ex103 は要求のあったクライアントに対して上記コンテンツデータをストリーム配信する。クライアントとしては、上記符号化処理されたデータを復号化することが可能な、コンピュータ ex111、PDA ex112、カメラ ex113、携帯電話 ex114 等がある。このようにすることでコンテンツ供給システム ex100 は、符号化されたデータをクライアントにおいて受信して再生することができ、さらにクライアントにおいてリアルタイムで受信して復号化し、再生することにより、個人放送をも実現可能になるシステムである。

このシステムを構成する各機器の符号化、復号化には上記各実施の形

態で示した動画像符号化装置あるいは動画像復号化装置を用いるようすればよい。

その一例として携帯電話について説明する。

図27は、上記実施の形態で説明した動画像符号化方法と動画像復号化方法を用いた携帯電話ex115を示す図である。携帯電話ex115は、
5 基地局ex110との間で電波を送受信するためのアンテナex201、C
CDカメラ等の映像、静止画を撮ることが可能なカメラ部ex203、カ
メラ部ex203で撮影した映像、アンテナex201で受信した映像等が
復号化されたデータを表示する液晶ディスプレイ等の表示部ex202、
10 操作キーex204群から構成される本体部、音声出力をするためのス
ピーカ等の音声出力部ex208、音声入力をするためのマイク等の音声
入力部ex205、撮影した動画もしくは静止画のデータ、受信したメー
ルのデータ、動画のデータもしくは静止画のデータ等、符号化されたデ
ータまたは復号化されたデータを保存するための記録メディアex20
15 7、携帯電話ex115に記録メディアex207を装着可能とするための
スロット部ex206を有している。記録メディアex207はSDカード
等のプラスチックケース内に電気的に書換えや消去が可能な不揮発性メ
モリであるEEPROM(Electrically Erasable and Programmable Read
Only Memory)の一種であるフラッシュメモリ素子を格納したものである。
20 さらに、携帯電話ex115について図28を用いて説明する。携帯電話ex115は表示部ex202及び操作キーex204を備えた本体部の各部を統括的に制御するようになされた主制御部ex311に対して、
電源回路部ex310、操作入力制御部ex304、画像符号化部ex31
25 2、カ梅ラインターフェース部ex303、LCD(Liquid Crystal
Display)制御部ex302、画像復号化部ex309、多重分離部ex30
8、記録再生部ex307、変復調回路部ex306及び音声処理部ex3

05 が同期バス ex313 を介して互いに接続されている。

電源回路部 ex310 は、ユーザの操作により終話及び電源キーがオン状態にされると、バッテリパックから各部に対して電力を供給することによりカメラ付ディジタル携帯電話 ex115 を動作可能な状態に起動 5 する。

携帯電話 ex115 は、CPU、ROM 及び RAM 等でなる主制御部 ex311 の制御に基づいて、音声通話モード時に音声入力部 ex205 で集音した音声信号を音声処理部 ex305 によってディジタル音声データに変換し、これを変復調回路部 ex306 でスペクトラム拡散処理し、送 10 受信回路部 ex301 でディジタルアナログ変換処理及び周波数変換処理を施した後にアンテナ ex201 を介して送信する。また携帯電話機 ex115 は、音声通話モード時にアンテナ ex201 で受信した受信データを增幅して周波数変換処理及びアナログディジタル変換処理を施し、変 15 復調回路部 ex306 でスペクトラム逆拡散処理し、音声処理部 ex305 によってアナログ音声データに変換した後、これを音声出力部 ex208 を介して出力する。

さらに、データ通信モード時に電子メールを送信する場合、本体部の操作キー ex204 の操作によって入力された電子メールのテキストデータは操作入力制御部 ex304 を介して主制御部 ex311 に送出され 20 る。主制御部 ex311 は、テキストデータを変復調回路部 ex306 でスペクトラム拡散処理し、送受信回路部 ex301 でディジタルアナログ変換処理及び周波数変換処理を施した後にアンテナ ex201 を介して基地局 ex110 へ送信する。

データ通信モード時に画像データを送信する場合、カメラ部 ex203 で撮像された画像データをカメラインターフェース部 ex303 を介して画像符号化部 ex312 に供給する。また、画像データを送信しない場 25

合には、カメラ部 ex203 で撮像した画像データをカーメラインターフェース部 ex303 及び LCD 制御部 ex302 を介して表示部 ex202 に直接表示することも可能である。

画像符号化部 ex312 は、本願発明で説明した画像符号化装置を備えた構成であり、カメラ部 ex203 から供給された画像データを上記実施の形態で示した画像符号化装置に用いた符号化方法によって圧縮符号化することにより符号化画像データに変換し、これを多重分離部 ex308 に送出する。また、このとき同時に携帯電話機 ex115 は、カメラ部 ex203 で撮像中に音声入力部 ex205 で集音した音声を音声処理部 ex305 を介してデジタルの音声データとして多重分離部 ex308 に送出する。

多重分離部 ex308 は、画像符号化部 ex312 から供給された符号化画像データと音声処理部 ex305 から供給された音声データとを所定の方式で多重化し、その結果得られる多重化データを変復調回路部 ex306 でスペクトラム拡散処理し、送受信回路部 ex301 でデジタルアナログ変換処理及び周波数変換処理を施した後にアンテナ ex201 を介して送信する。

データ通信モード時にホームページ等にリンクされた動画像ファイルのデータを受信する場合、アンテナ ex201 を介して基地局 ex110 から受信した受信データを変復調回路部 ex306 でスペクトラム逆拡散処理し、その結果得られる多重化データを多重分離部 ex308 に送出する。

また、アンテナ ex201 を介して受信された多重化データを復号化するには、多重分離部 ex308 は、多重化データを分離することにより画像データのピットストリームと音声データのピットストリームとに分け、同期バス ex313 を介して当該符号化画像データを画像復号化部 ex3

09 に供給すると共に当該音声データを音声処理部 ex305 に供給する。

次に、画像復号化部 ex309 は、本願発明で説明した画像復号化装置を備えた構成であり、画像データのビットストリームを上記実施の形態 5 で示した符号化方法に対応した復号化方法で復号することにより再生動画像データを生成し、これをLCD制御部 ex302 を介して表示部 ex202 に供給し、これにより、例えばホームページにリンクされた動画像ファイルに含まれる動画データが表示される。このとき同時に音声処理部 ex305 は、音声データをアナログ音声データに変換した後、これ 10 を音声出力部 ex208 に供給し、これにより、例えばホームページにリンクされた動画像ファイルに含まれる音声データが再生される。

なお、上記システムの例に限らず、最近は衛星、地上波によるデジタル放送が話題となっており、図29に示すようにデジタル放送用システムにも上記実施の形態の少なくとも動画像符号化装置または動画像復号化装置のいずれかを組み込むことができる。具体的には、放送局 ex409 では映像情報のビットストリームが電波を介して通信または放送衛星 ex410 に伝送される。これを受けた放送衛星 ex410 は、放送用の電波を発信し、この電波を衛星放送受信設備をもつ家庭のアンテナ ex406 で受信し、テレビ（受信機） ex401 またはセットトップボックス（STB） ex407 などの装置によりビットストリームを復号化してこれを再生する。また、記録媒体である CD や DVD 等の蓄積メディア ex402 に記録したビットストリームを読み取り、復号化する再生装置 ex403 にも上記実施の形態で示した動画像復号化装置を実装することが可能である。この場合、再生された映像信号はモニタ ex404 に表示 20 される。また、ケーブルテレビ用のケーブル ex405 または衛星／地上波放送のアンテナ ex406 に接続されたセットトップボックス ex40 25

7 内に動画像復号化装置を実装し、これをテレビのモニタ ex 4 0 8 で再生する構成も考えられる。このときセットトップボックスではなく、テレビ内に動画像復号化装置を組み込んでも良い。また、アンテナ ex 4 1 1 を有する車 ex 4 1 2 で衛星 ex 4 1 0 からまたは基地局 ex 1 0 7 等から信号を受信し、車 ex 4 1 2 が有するカーナビゲーション ex 4 1 3 等の表示装置に動画を再生することも可能である。
5

更に、画像信号を上記実施の形態で示した画像符号化装置で符号化し、記録媒体に記録することもできる。具体例としては、DVD ディスク ex 4 2 1 に画像信号を記録する DVD レコーダや、ハードディスクに記録するディスクレコーダなどのレコーダ ex 4 2 0 がある。更に SD カード ex 4 2 2 に記録することもできる。レコーダ ex 4 2 0 が上記実施の形態で示した動画像復号化装置を備えていれば、DVD ディスク ex 4 2 1 や SD カード ex 4 2 2 に記録した画像信号を再生し、モニタ ex 4 0 8 で表示することができる。
10

15 なお、カーナビゲーション ex 4 1 3 の構成は例えば図 2 8 に示す構成のうち、カメラ部 ex 2 0 3 とカメラインターフェース部 ex 3 0 3 、画像符号化部 ex 3 1 2 を除いた構成が考えられ、同様なことがコンピュータ ex 1 1 1 やテレビ（受信機） ex 4 0 1 等でも考えられる。

また、上記携帯電話 ex 1 1 4 等の端末は、符号化器・復号化器を両方持つ送受信型の端末の他に、符号化器のみの送信端末、復号化器のみの受信端末の 3 通りの実装形式が考えられる。
20

25 このように、上記実施の形態で示した動画像符号化方法あるいは動画像復号化方法を上述したいずれの機器・システムに用いることは可能であり、そうすることで、上記実施の形態で説明した効果を得ることができる。

また、本発明はかかる上記実施形態に限定されるものではなく、本発

明の範囲を逸脱することなく種々の変形または修正が可能である。

産業上の利用の可能性

本発明に係る動画像符号化装置は、通信機能を備えるパーソナルコンピュータ、PDA、デジタル放送の放送局および携帯電話機などに備えられる動画像符号化装置として有用である。

また、本発明に係る動画像復号化装置は、通信機能を備えるパーソナルコンピュータ、PDA、デジタル放送を受信するSTBおよび携帯電話機などに備えられる動画像復号化装置として有用である。

請 求 の 範 囲

1. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を符号化する方法であって、
 - 5 動きベクトルを用いた動き補償を行いながら動画像をブロック単位で符号化し、符号列を生成するステップと、
動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報を生成するステップと、
生成された前記制限情報を符号化するステップと
 - 10 を有することを特徴とする動画像符号化方法。
2. さらに、前記動き補償を行う際に用いた動きベクトルのうち、他のピクチャ内のブロックが直接モードで符号化されるとき、そのブロックによって参照される可能性がある動きベクトルを記憶領域に格納するステップと、
前記記憶領域に格納されている動きベクトルのうち、所定の条件を満たす動きベクトル以外の動きベクトルを前記記憶領域から削除する削除ステップとを有し、
前記直接モードは、符号化済みピクチャで動き補償に用いられた動きベクトルを参照して、符号化されるピクチャ内のブロックの動き補償を行う符号化モードである
ことを特徴とする請求の範囲1記載の動画像符号化方法。
3. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、
 - 25 動きベクトルを用いた動き補償を行いながら符号化する方法であって、
符号化対象のピクチャがトップフィールドとボトムフィールドとから

なるインターレース画像のいずれかのフィールドである場合に、前記符号化対象のピクチャが前記トップフィールドであるか前記ボトムフィールドであるかを判断するステップと、

前記符号化対象のピクチャが前記トップフィールドであると判断され
5 た場合に、符号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルをトップフィールド用の記憶領域に格納し、前記符号化対象のピクチャが前記ボトムフィールドであると判断された場合に、符号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルをボトムフィールド用の記憶領域に格納するステップと
10 を有することを特徴とする動画像符号化方法。

4. 前記トップフィールド用の記憶領域に格納する動きベクトルと、前記ボトムフィールド用の記憶領域に格納する動きベクトルとは、同一フレームに属するトップフィールドとボトムフィールドを符号化するとき用いた動きベクトルである
15 ことを特徴とする請求の範囲3記載の動画像符号化方法。

5. さらに、符号化対象のピクチャをフレーム構造で符号化する場合に、前記符号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルを、トップフィールド用の記憶領域とボトムフィールド用の記憶領域とに格納するステップ
20 を有することを特徴とする請求の範囲3記載の動画像符号化方法。

6. さらに、前記符号化対象のピクチャの動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報を生成するステップと、
25 生成された前記制限情報を符号化するステップと

を有することを特徴とする請求の範囲 3 記載の動画像符号化方法。

7. 前記制限情報を符号化するステップでは、前記制限情報を動画像の符号列中のヘッダ情報をとして符号化する

5 ことを特徴とする請求の範囲 1 又は請求の範囲 6 記載の動画像符号化方法。

8. 前記ヘッダ情報は、符号列全体のヘッダに付されるヘッダ情報、

ピクチャ単位のヘッダに付されるヘッダ情報、またはスライス単位のヘ

10 ッダに付されるヘッダ情報のうち、いずれか 1 つのヘッダ情報であることを特徴とする請求の範囲 7 記載の動画像符号化方法。

9. 前記制限情報を符号化するステップでは、前記制限情報を動画像の符号列とは異なる情報である管理情報をとして符号化する

15 ことを特徴とする請求の範囲 1 又は請求の範囲 6 記載の動画像符号化方法。

10. さらに、前記制限情報に基づいて動きベクトルを記憶領域に格納するステップ

20 を有することを特徴とする請求の範囲 1 又は請求の範囲 6 に記載の動画像符号化方法。

11. 前記制限情報はピクチャの枚数またはマクロブロック数を示す情報である

25 ことを特徴とする請求の範囲 1 又は請求の範囲 6 記載の動画像符号化方法。

12. 前記制限情報はピクチャを符号化する順番またはピクチャを表示する順番を基準に前記符号化対象ブロックを有するピクチャから何枚前までのピクチャの動きベクトルを記憶領域に格納するかを示した情報
5 である

ことを特徴とする請求の範囲1又は請求の範囲6記載の動画像符号化方法。

13. さらに、前記符号化対象のピクチャが前記トップフィールドで
10 あるか前記ボトムフィールドであるかを示すフィールド情報を符号化するステップ

を有することを特徴とする請求の範囲3記載の動画像符号化方法。

14. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、
15 動きベクトルを用いた動き補償を行いながら符号化する方法であって、
符号化対象ブロックの符号化モードを決定する決定ステップと、
前記符号化対象ブロックの符号化モードが直接モードである場合に、
参照インデックスで特定される符号化済ピクチャの動きベクトルが記憶
部に格納されているかどうかを判断する判断ステップと、
20 前記参照インデックスで特定される符号化済フレームの動きベクトル
が、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記符号化対象ブ
ロックを有するピクチャと同一のピクチャ内にあり前記符号化対象ブ
ロックの周辺にあるブロックを符号化するときに用いられた動きベクトル
を用いて前記符号化対象ブロックの動き補償を行う導出ステップとを有
25 し、

前記直接モードは、符号化済ピクチャ中のブロックが符号化されたと

きに用いられた動きベクトルを用いて前記符号化対象ブロックの動き補償を行う符号化モードであり、

前記参照インデックスは、記憶部に格納されている複数の符号化済ピクチャから、前記符号化対象ブロックに対して動き補償を行うときに参考する参照ピクチャを選択するために、前記符号化済ピクチャに対して付与されたインデックスである

ことを特徴とする動画像符号化方法。

15. さらに、前記参照インデックスで特定される符号化済フレームの動きベクトルが、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記符号化対象ブロックの動きベクトルを「0」として前記符号化対象ブロックの動き補償を行う別の導出ステップ

を有することを特徴とする請求の範囲 14 記載の動画像符号化方法。

15 16. さらに、前記参照インデックスで特定される符号化済フレームを符号化するときに用いた動きベクトルが記憶部に格納されていると判断された場合に、記憶部に格納されている前記動きベクトルを用いて前記符号化対象ブロックの動き補償を行う別の導出ステップ

を有することを特徴とする請求の範囲 14 記載の動画像符号化方法。

20

17. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を符号化する方法であって、

動きベクトルを用いた動き補償を行いながら動画像をブロック単位で符号化し、符号列を生成するステップと、

25 動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報を生成する第一の出力ステップと、

前記符号化対象ブロックが参照するピクチャがBピクチャである場合に、前記Bピクチャを符号化するときに用いた動きベクトルを記憶しないことを示す保存情報を生成する第二の出力ステップと、

5 生成された前記制限情報と前記保存情報を符号化するステップとを有し、

前記Bピクチャは、ブロック毎に最大2枚のピクチャを参照して動き補償を行うピクチャである

ことを特徴とする動画像符号化方法。

10 18. 前記制限情報と前記保存情報を符号化するステップでは、前記制限情報と前記保存情報を前記符号列中のヘッダ情報として符号化する

ことを特徴とする請求の範囲17記載の動画像符号化方法。

15 19. 前記ヘッダ情報は、符号列全体のヘッダに付されるヘッダ情報、ピクチャ単位のヘッダに付されるヘッダ情報、またはスライス単位のヘッダに付されるヘッダ情報のうち、いずれか1つのヘッダ情報であることを特徴とする請求の範囲18記載の動画像符号化方法。

20 20. 前記制限情報と前記保存情報を符号化するステップでは、前記制限情報と前記保存情報を前記符号列とは異なる情報である管理情報をとして符号化する

ことを特徴とする請求の範囲17記載の動画像符号化方法。

25 21. さらに、前記保存情報に基づき前記Bピクチャを符号化するときに用いた動きベクトルを記憶領域に格納せず、符号化順で、前記符号

化対象ブロックを有するピクチャの直前に符号化されたPピクチャの動きベクトルを記憶領域に格納するステップを有し、

前記Pピクチャは、ブロック毎に既に符号化済みのピクチャを最大1枚参照して予測符号化を行うピクチャである

5 ことを特徴とする請求の範囲17記載の動画像符号化方法。

22. さらに、前記保存情報に基づき前記Bピクチャを符号化するときに用いた動きベクトルを記憶領域に格納せず、表示順で、前記符号化対象ブロックを有するピクチャの直前に表示されるPピクチャの動きベクトルを記憶領域に格納するステップを有し、
10

前記Pピクチャは、ブロック毎に既に符号化済みのピクチャを最大1枚参照して予測符号化を行うピクチャである

ことを特徴とする請求の範囲17記載の動画像符号化方法。

15 23. 前記制限情報はピクチャの枚数またはマクロブロック数を示す情報である

ことを特徴とする請求の範囲17記載の動画像符号化方法。

24. 前記制限情報はピクチャを符号化する順番またはピクチャを表示する順番を基準に前記符号化対象ブロックを有するピクチャから何枚前までのピクチャの動きベクトルを記憶領域に格納するかを示した情報である

ことを特徴とする請求の範囲17記載の動画像符号化方法。

25 25. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化する方法であって、

復号化対象ブロックの動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報を有する符号化列を入力するステップと、

前記符号化列を復号化し前記制限情報を抽出するステップと、

前記制限情報に基づいて動きベクトルを記憶領域に格納するステップ

5 と

を有することを特徴とする動画像復号化方法。

26. 前記制限情報はピクチャの枚数またはマクロブロック数を示す情報である

10 ことを特徴とする請求の範囲 25 記載の動画像復号化方法。

27. 前記制限情報はピクチャを復号化する順番またはピクチャを表示する順番を基準に前記符号化対象ブロックを有するピクチャから何枚前までのピクチャの動きベクトルを記憶領域に格納するかを示した情報

15 である

ことを特徴とする請求の範囲 25 記載の動画像復号化方法。

28. 前記制限情報は前記符号化列のヘッダ情報中にあり、前記ヘッダ情報は、符号列全体のヘッダに付されるヘッダ情報、ピクチャ単位の

20 ヘッダに付されるヘッダ情報、またはスライス単位のヘッダに付されるヘッダ情報のうち、いずれか 1 つのヘッダ情報である

ことを特徴とする請求の範囲 25 記載の動画像復号化方法。

29. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、

25 動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化する方法であって、

復号化対象のピクチャがトップフィールドとボトムフィールドとから

なるインタレース画像のいずれかのフィールドである場合に、前記復号化対象のピクチャが前記トップフィールドであるか前記ボトムフィールドであるかを判断するステップと、

前記復号化対象のピクチャが前記トップフィールドであると判断された場合に、復号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルをトップフィールド用の記憶領域に格納し、前記復号化対象のピクチャが前記ボトムフィールドであると判断された場合に、復号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルをボトムフィールド用の記憶領域に格納するステップと

10 を有することを特徴とする動画像復号化方法。

30. 前記トップフィールド用の記憶領域に格納する動きベクトルと、前記ボトムフィールド用の記憶領域に格納する動きベクトルとは、同一フレームに属するトップフィールドとボトムフィールドを復号化するとき用いた動きベクトルである

15

ことを特徴とする請求の範囲 29 記載の動画像復号化方法。

31. さらに、復号化対象のピクチャがフレーム構造で符号化されたピクチャである場合に、前記復号化対象ピクチャの動き補償に用いた動きベクトルを、トップフィールド用の記憶領域とボトムフィールド用の記憶領域とに格納するステップ

20

を有することを特徴とする請求の範囲 29 記載の動画像復号化方法。

32. さらに、前記復号化対象のピクチャの動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報と、前記復号化対象のピクチャが前記トップフィールドであるか前記ボトムフィールドであるかを示

25

すフィールド情報を有する符号化列から前記制限情報とフィールド情報を抽出するステップを有し、

前記動きベクトルを記憶ステップにおいて、前記制限情報と前記フィールド情報を基づいて動きベクトルを記憶領域に格納する

5 ことを特徴とする請求の範囲 2 9 記載の動画像復号化方法。

3 3. 前記制限情報はピクチャの枚数またはマクロブロック数を示す情報である

ことを特徴とする請求の範囲 3 2 記載の動画像復号化方法。

10

3 4. 前記制限情報はピクチャを復号化する順番またはピクチャを表示する順番を基準に前記符号化対象ブロックを有するピクチャから何枚前までのピクチャの動きベクトルを記憶領域に格納するかを示した情報である

15 ことを特徴とする請求の範囲 3 2 記載の動画像復号化方法。

3 5. 前記制限情報は前記符号化列のヘッダ情報中にあり、前記ヘッダ情報は、符号列全体のヘッダに付されるヘッダ情報、ピクチャ単位のヘッダに付されるヘッダ情報、またはスライス単位のヘッダに付される

20 ヘッダ情報のうち、いずれか 1 つのヘッダ情報である

ことを特徴とする請求の範囲 3 2 記載の動画像復号化方法。

3 6. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化する方法であって、

25 復号化対象ブロックの符号化モードを示す符号化モード情報を有する符号化列を入力するステップと、

前記符号化列を復号化し前記符号化モード情報を抽出するステップと、
前記符号化モード情報が直接モードを示している場合に、参照インデックスで特定される復号化済ピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルが記憶部に格納されているかどうかを判断する判断ステップと、
5 前記参照インデックスで特定される復号化済ピクチャの動きベクトルが、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記復号化対象ブロックを有するピクチャと同一のピクチャ内にあり前記復号化対象ブロックの周辺にあるブロックを復号化するときに用いられた動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行う導出ステップとを有
10 し、
前記直接モードは、参照するピクチャ中において前記復号化対象ブロックと同じ位置にあるブロックが復号化されたときに用いられた動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行う符号化モードであり、
15 前記参照インデックスは、記憶部に格納されている複数の復号化済ピクチャから、前記復号化対象ブロックに対して動き補償を行うときに参照する参照ピクチャを選択するために、前記復号化済ピクチャに対して付与されたインデックスである
ことを特徴とする動画像復号化方法。
20
37. さらに、前記参照インデックスで特定される復号化済ピクチャの動きベクトルが、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記復号化対象ブロックの動きベクトルを「0」として前記復号化対象ブロックの動き補償を行う別の導出ステップ
25 を有することを特徴とする請求の範囲 3 6 記載の動画像復号化方法。

38. さらに、前記参照インデックスで特定される復号化済ピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルが記憶部に格納されていると判断された場合に、記憶部に格納されている前記動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行う別の導出ステップ

5 を有することを特徴とする請求の範囲36記載の動画像復号化方法。

39. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化する方法であって、

10 復号化対象ブロックの動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報と、前記復号化対象ブロックが参照するピクチャがBピクチャであるときに、前記Bピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルを記憶部に格納しないことを示す保存情報とを有する符号化列を入力する入力ステップと、

15 前記符号化列を復号化し前記制限情報と前記保存情報とを抽出する抽出ステップと、

前記制限情報に基づいて動きベクトルを記憶部に格納し、さらに前記保存情報に基づいてBピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルを記憶部に格納しない格納ステップとを有し、

20 前記Bピクチャは、ブロック毎に最大2枚の復号化済みピクチャを参考して動き補償を行うピクチャであることを特徴とする動画像復号化方法。

40. さらに、前記格納ステップにおいて、前記保存情報に基づき前記Bピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルを記憶部に格納せず、復号化順で、前記復号化対象ブロックを有するピクチャの直前に復号化されたPピクチャの動きベクトルを記憶部に格納し、

前記 P ピクチャは、ブロック毎に既に復号化済みのピクチャを最大 1 枚参照して動き補償を行うピクチャであることを特徴とする請求の範囲 3 9 記載の動画像復号化方法。

5 4 1. さらに、前記格納ステップにおいて、前記保存情報に基づき前記 B ピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルを記憶部に格納せず、表示順で、前記復号化対象ブロックを有するピクチャの直前に表示される P ピクチャの動きベクトルを記憶部に格納し、

前記 P ピクチャは、ブロック毎に既に復号化済みのピクチャを最大 1 10 枚参照して動き補償を行うピクチャであることを特徴とする請求の範囲 3 9 記載の動画像復号化方法。

4 2. 前記制限情報はピクチャの枚数またはマクロブロック数を示す情報である

15 ことを特徴とする請求の範囲 3 9 記載の動画像復号化方法。

4 3. 前記制限情報はピクチャを復号化する順番またはピクチャを表示する順番を基準に前記復号化対象ブロックを有するピクチャから何枚前までのピクチャの動きベクトルを記憶領域に格納するかを示した情報 20 である

ことを特徴とする請求の範囲 3 9 記載の動画像復号化方法。

4 4. 前記制限情報は前記符号化列のヘッダ情報中にあり、前記ヘッダ情報は、符号列全体のヘッダに付されるヘッダ情報、ピクチャ単位の 25 ヘッダに付されるヘッダ情報、またはスライス単位のヘッダに付されるヘッダ情報のうち、いずれか 1 つのヘッダ情報である

ことを特徴とする請求の範囲 3 9 記載の動画像復号化方法。

4 5. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を符号化する動画像符号化装置であって、

5 動きベクトルを用いた動き補償を行いながら動画像をブロック単位で符号化し、符号列を生成する手段と、

動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報を生成する手段と、

生成された前記制限情報を符号化する手段と

10 を備えることを特徴とする動画像符号化装置。

4 6. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら符号化する動画像符号化装置であって、

15 直接モードは、符号化済ピクチャ中のブロックが符号化されたときに用いられた動きベクトルを用いて前記符号化対象ブロックの動き補償を行う符号化モードであり、参照インデックスは、記憶部に格納されている複数の符号化済ピクチャから、前記符号化対象ブロックに対して動き補償を行うときに参照する参照ピクチャを選択するために、前記符号化

20 済ピクチャに対して付与されたインデックスであるとした場合に、

符号化対象ブロックの符号化モードを決定する決定手段と、

前記符号化対象ブロックの符号化モードが前記直接モードである場合に、前記参照インデックスで特定される符号化済ピクチャの動きベクトルが記憶部に格納されているかどうかを判断する判断手段と、

25 前記参照インデックスで特定される符号化済ピクチャの動きベクトルが、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記符号化対象ブ

ロックを有するピクチャと同一のピクチャ内にあり前記符号化対象ブロックの周辺にあるブロックを符号化するときに用いられた動きベクトルを用いて前記符号化対象ブロックの動き補償を行う導出手段と
を備えることを特徴とする動画像符号化装置。

5

47. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、
動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化する動画像復号化装置であって、

動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報を
10 有する符号化列を入力する手段と、

前記符号化列を復号化し前記制限情報を抽出する手段と、

前記制限情報を基づいて動きベクトルを記憶領域に格納する手段と
を備えることを特徴とする動画像復号化装置。

15 48. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、
動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化する動画像復号化装置であって、

直接モードは、復号化済ピクチャ中のブロックが復号化されたときに
用いられた動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行
20 う符号化モードであり、参照インデックスは、記憶部に格納されている複数の復号化済ピクチャから、前記復号化対象ブロックに対して動き補償を行うときに参照する参照ピクチャを選択するために、前記復号化済ピクチャに対して付与されたインデックスであるとした場合に、

復号化対象ブロックの符号化モードを示す符号化モード情報を有する
25 符号化列を入力する手段と、

前記符号化列を復号化し前記符号化モード情報を抽出する手段と、

前記符号化モード情報が直接モードを示している場合に、参照インデックスで特定される復号化済ピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルが記憶部に格納されているかどうかを判断する判断手段と、

5 前記参照インデックスで特定される復号化済ピクチャの動きベクトルが、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記復号化対象ブロックを有するピクチャと同一のピクチャ内にあり前記復号化対象ブロックの周辺にあるブロックを復号化するときに用いられた動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行う導出手段と
を備えることを特徴とする動画像復号化装置。

10

4 9. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を符号化するためのプログラムであって、

動きベクトルを用いた動き補償を行いながら動画像をブロック単位で符号化し、符号列を生成するステップと、

15 動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報を生成するステップと、

生成された前記制限情報を符号化するステップと
をコンピュータに行わせるプログラム。

20 5 0. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら符号化するためのプログラムであって、

直接モードは、符号化済ピクチャ中のブロックが符号化されたときに用いられた動きベクトルを用いて前記符号化対象ブロックの動き補償を行う符号化モードであり、参照インデックスは、記憶部に格納されている複数の符号化済ピクチャから、前記符号化対象ブロックに対して動き

補償を行うときに参照する参照ピクチャを選択するために、前記符号化済ピクチャに対して付与されたインデックスであるとした場合に、

符号化対象ブロックの符号化モードを決定する決定ステップと、

前記符号化対象ブロックの符号化モードが前記直接モードである場合

5 に、前記参照インデックスで特定される符号化済ピクチャの動きベクトルが記憶部に格納されているかどうかを判断する判断ステップと、

前記参照インデックスで特定される符号化済ピクチャの動きベクトルが、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記符号化対象ブロックを有するピクチャと同一のピクチャ内にあり前記符号化対象ブロ

10 ックの周辺にあるブロックを符号化するときに用いられた動きベクトルを用いて前記符号化対象ブロックの動き補償を行う導出ステップと

をコンピュータに行わせるプログラム。

5.1. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、

15 動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化するためのプログラムであって、

動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制限情報を有する符号化列を入力するステップと、

前記符号化列を復号化し前記制限情報を抽出するステップと、

20 前記制限情報に基づいて動きベクトルを記憶領域に格納するステップと

をコンピュータに行わせるプログラム。

5.2. 複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、

25 動きベクトルを用いた動き補償を行いながら復号化するためのプログラムであって、

直接モードは、復号化済ピクチャ中のブロックが復号化されたときに用いられた動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行う符号化モードであり、参照インデックスは、記憶部に格納されている複数の復号化済ピクチャから、前記復号化対象ブロックに対して動き
5 補償を行うときに参照する参照ピクチャを選択するために、前記復号化済ピクチャに対して付与されたインデックスであるとした場合に、
復号化対象ブロックの符号化モードを示す符号化モード情報を有する符号化列を入力するステップと、
前記符号化列を復号化し前記符号化モード情報を抽出するステップと、
10 前記符号化モード情報が前記直接モードを示している場合に、前記参照インデックスで特定される復号化済ピクチャを復号化するときに用いた動きベクトルが記憶部に格納されているかどうかを判断する判断ステップと、
前記参照インデックスで特定される復号化済ピクチャの動きベクトル
15 が、記憶部に格納されていないと判断された場合に、前記復号化対象ブロックを有するピクチャと同一のピクチャ内にあり前記復号化対象ブロックの周辺にあるブロックを復号化するときに用いられた動きベクトルを用いて前記復号化対象ブロックの動き補償を行う導出ステップと
をコンピュータに行わせるプログラム。
20
5 3. 動きベクトルを用いた動き補償を行いながら、複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像がブロック単位で符号化された符号列と、前記動き補償に用いる動きベクトルの記憶に関する制限を示す制御情報と
25 が記録されていることを特徴とする記録媒体。

5 4. 前記制限情報は前記符号列中のヘッダ情報として記録されている

ことを特徴とする請求の範囲 5 3 記載の記録媒体。

5 5. 前記制限情報は、前記符号列とは異なる情報である管理情報として記録されている

ことを特徴とする請求の範囲 5 3 記載の記録媒体。

図1

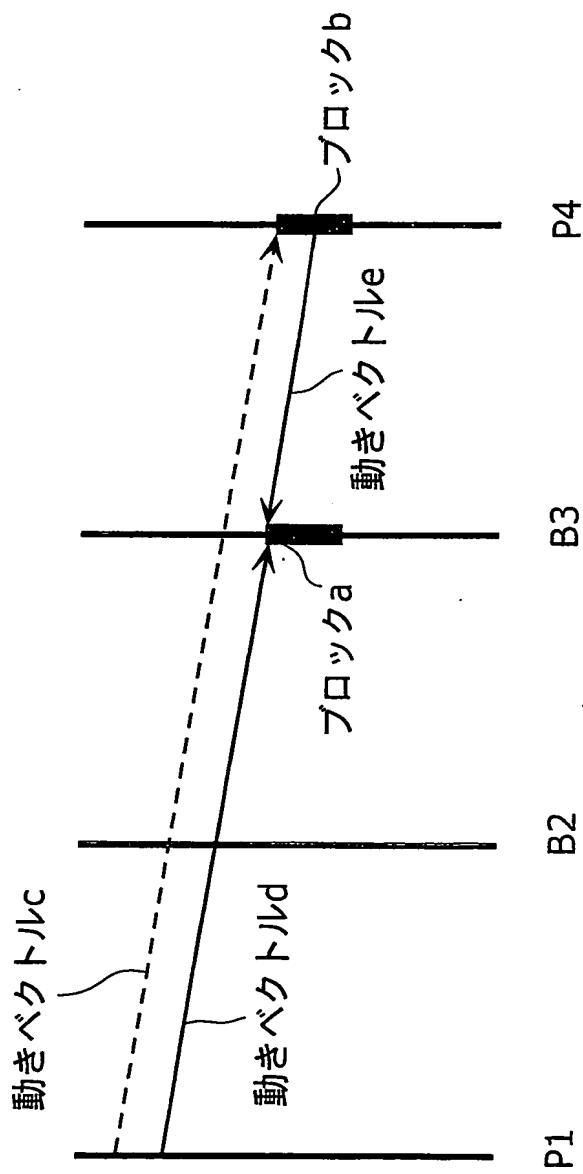


図2

表示順 ↑

(A)

ピクチャ番号		ピクチャ番号			ピクチャ番号		
		10	12	14	15	13	11
第1参照	2	1	0	3	4	5	
インデックス	5	4	3	0	1	2	

(B)

ピクチャ番号		ピクチャ番号			ピクチャ番号		
		10	12	14	15	13	11
第1参照	1	0	2	3	4	5	
インデックス	5	4	0	1	2	3	

図3

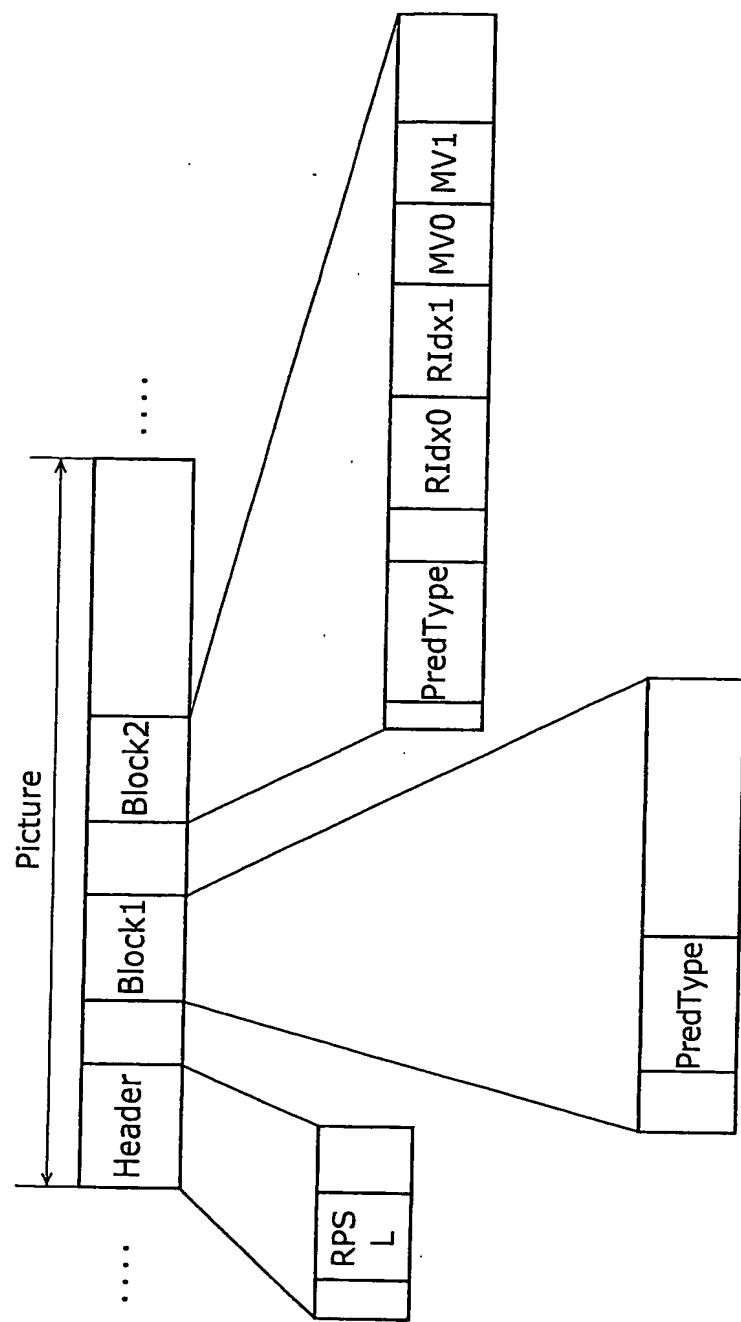


図4

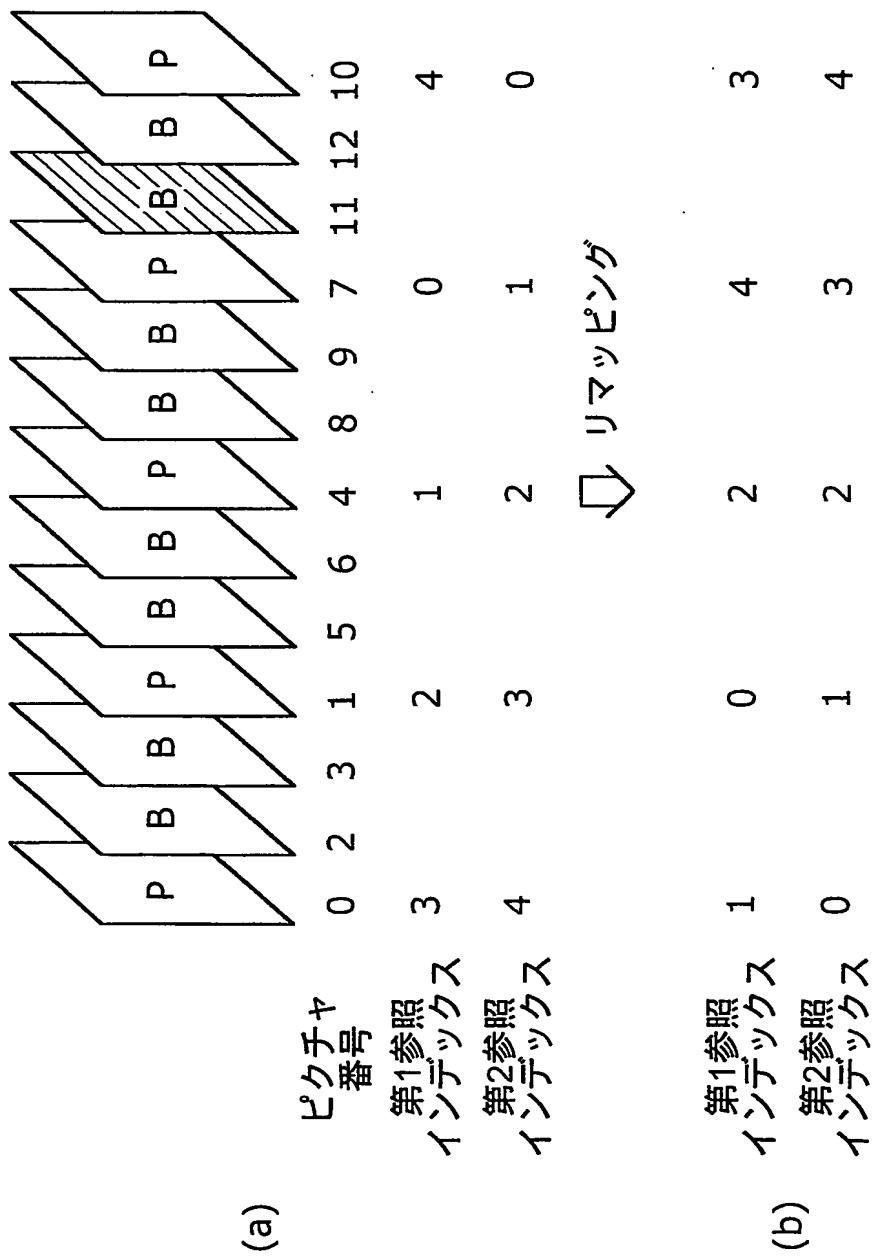


図5

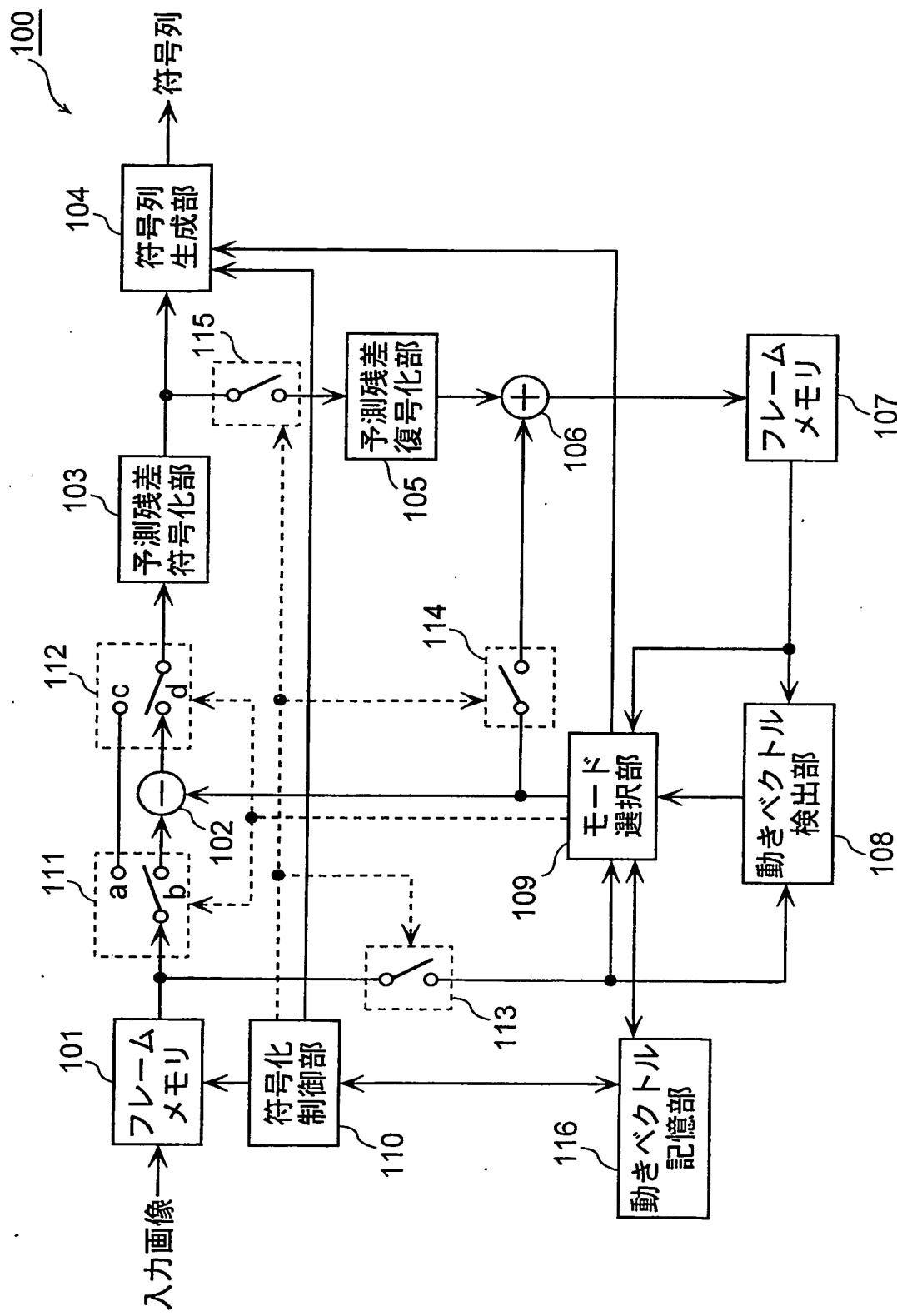


図6

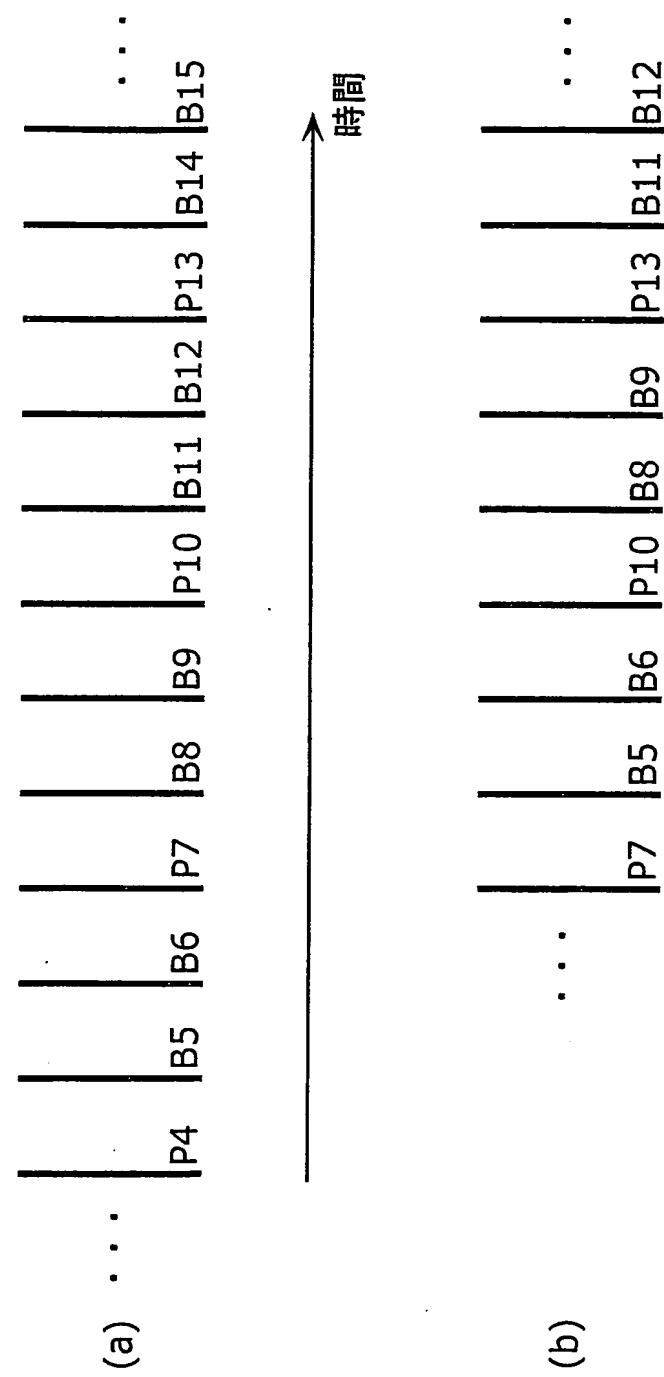


図7

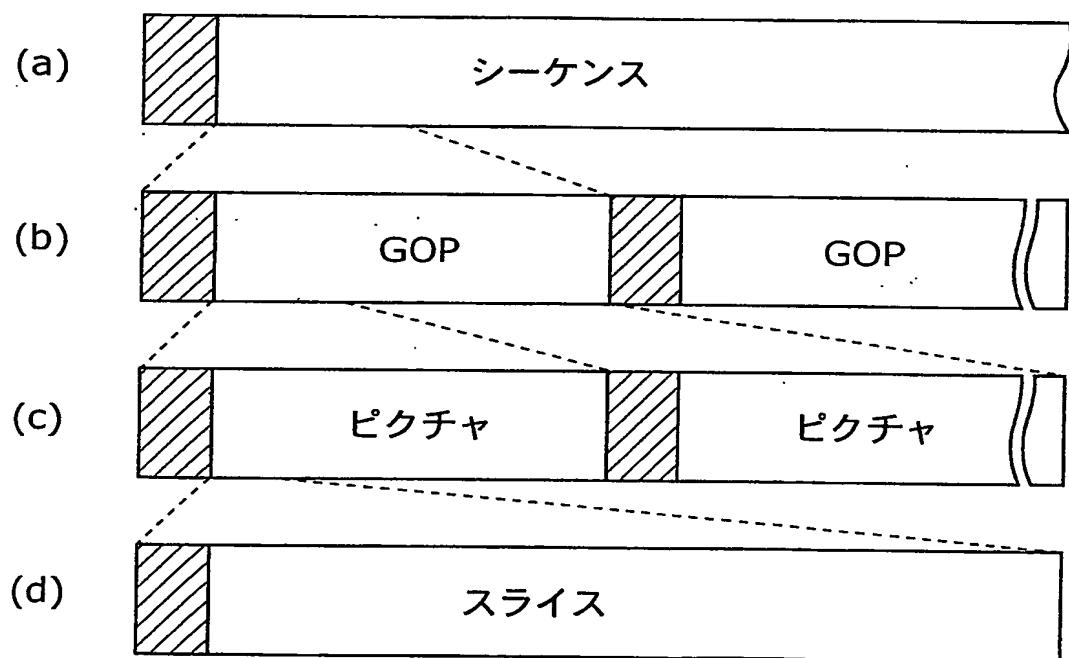


図8

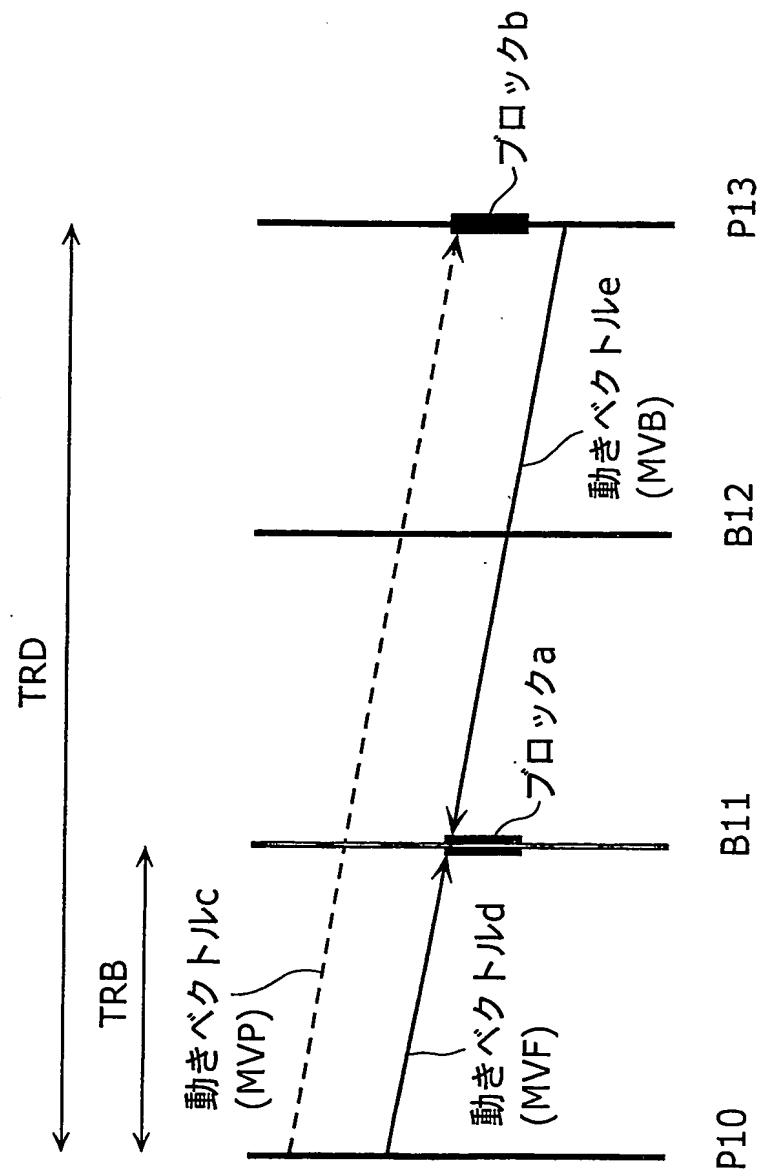


図9

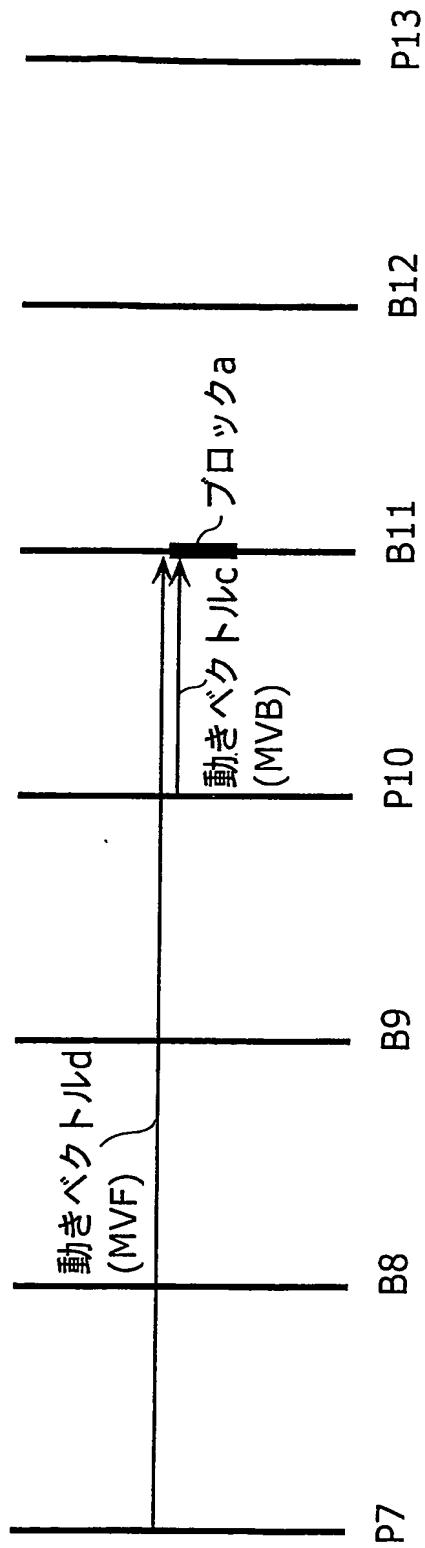


図10

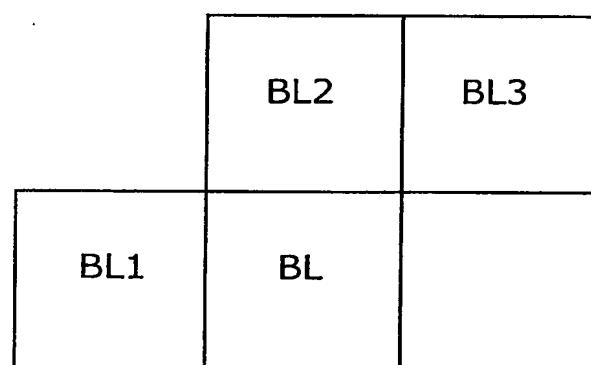


図11

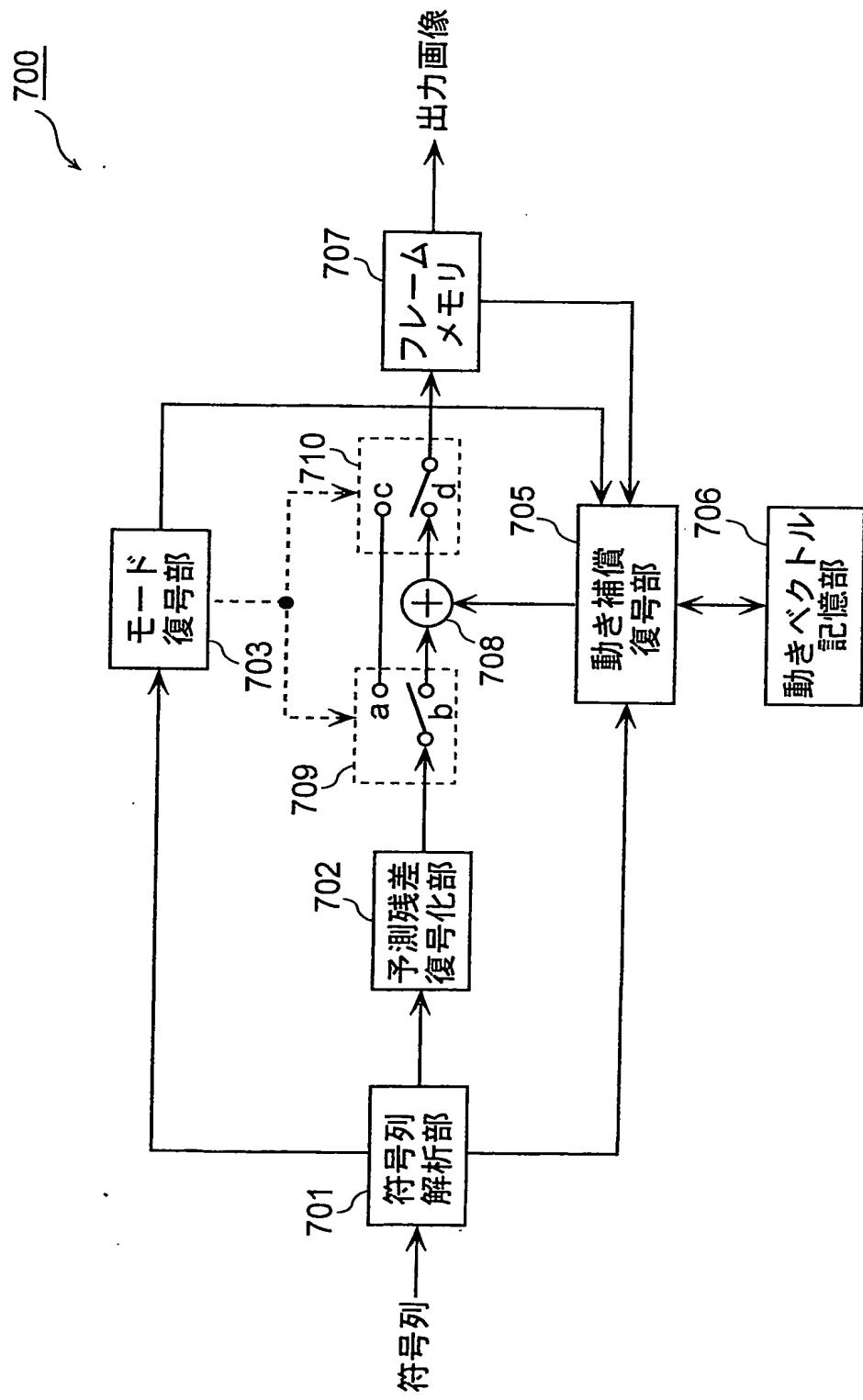


図12

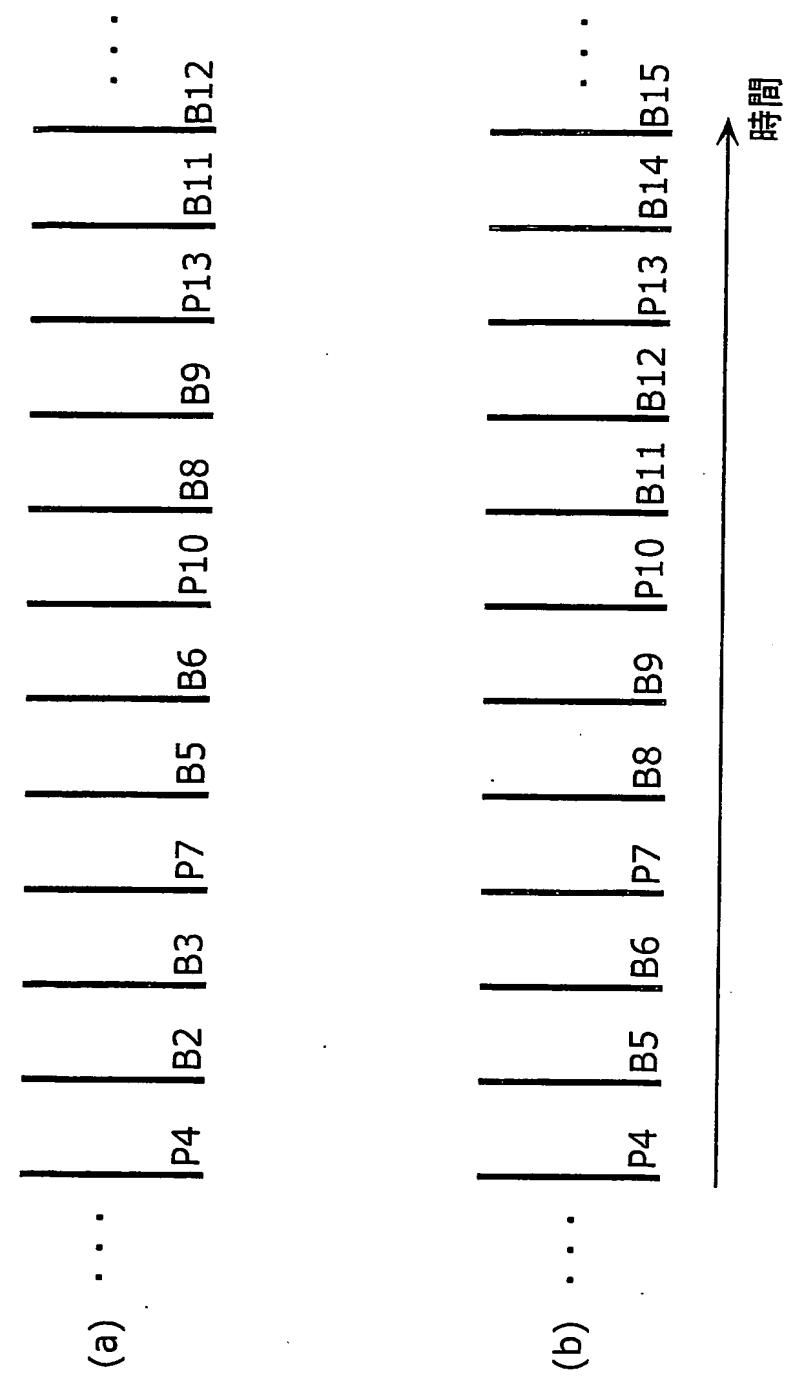


図13

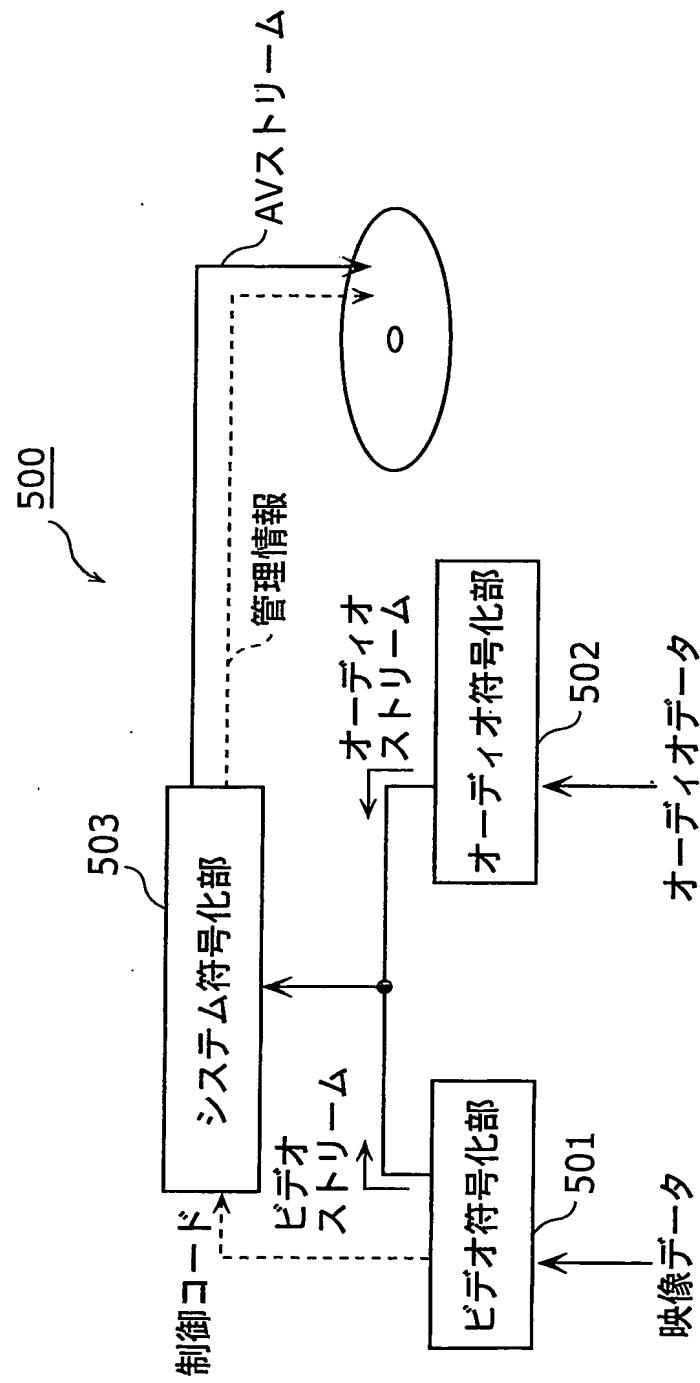


図14

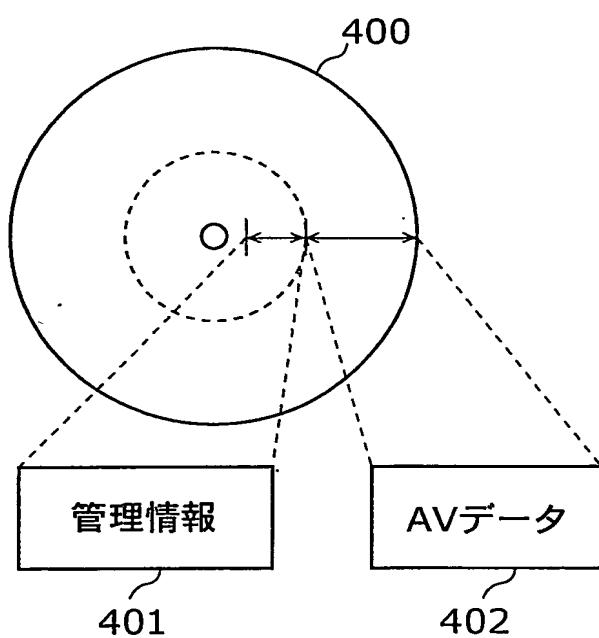


図15

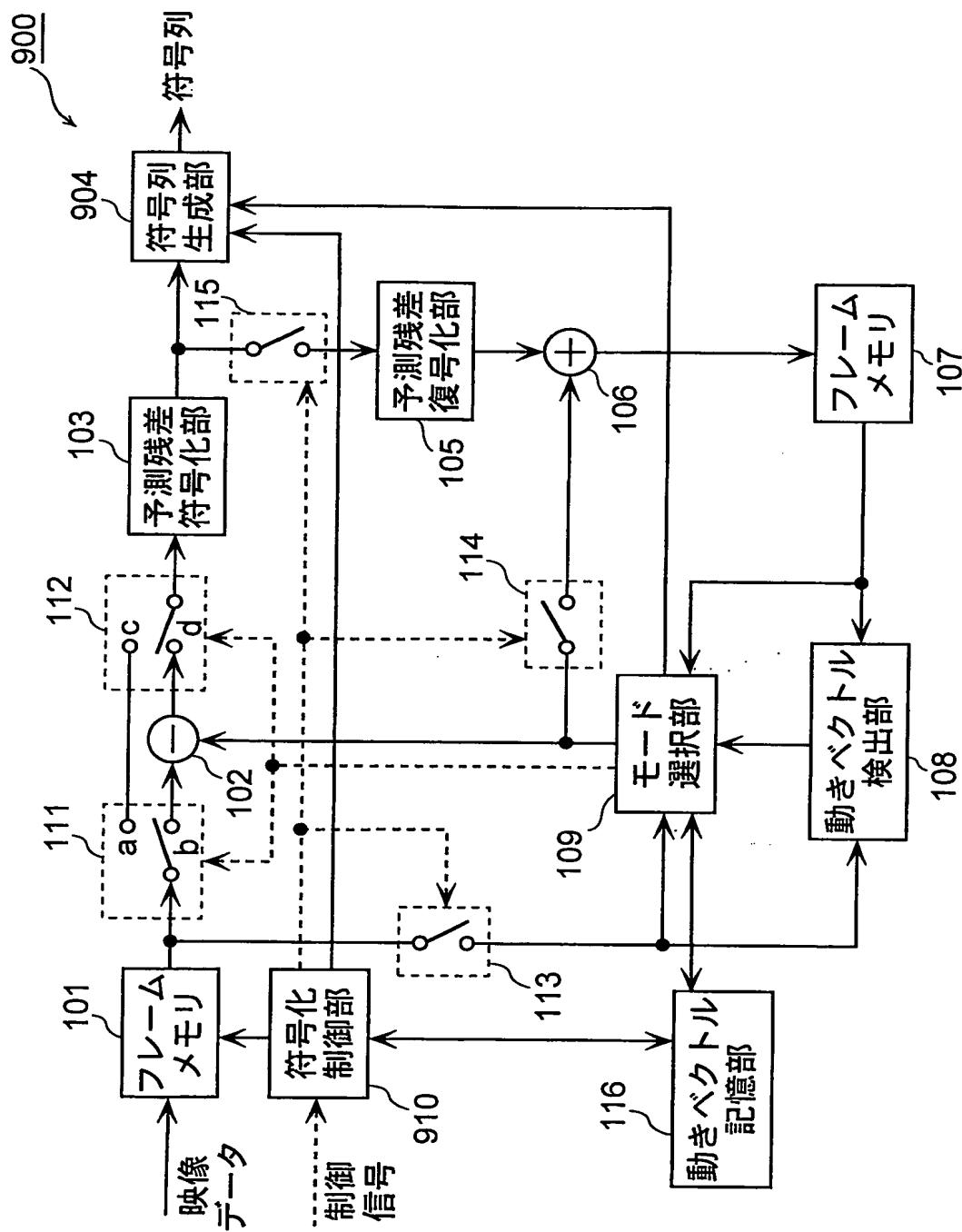
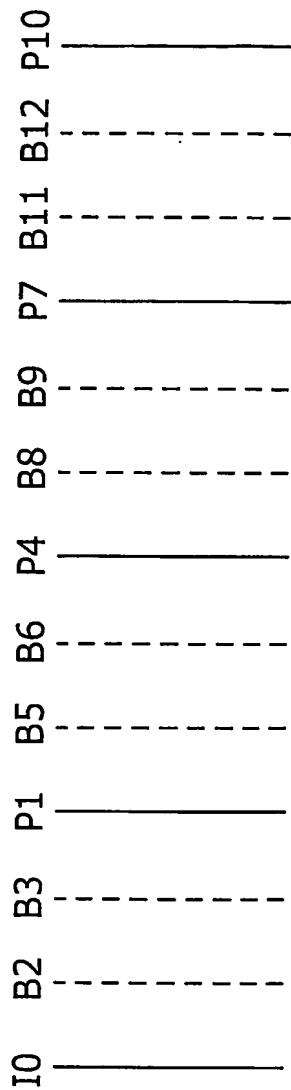


図16

(a)



(b)

符号化	B6	P7	B8	B9	P10	B11	B12
メモリに 保持される 動きベクトル	P4	P4→P7	P7	P7	P7→P10	P10	P10
メモリに 保持される 画素値	P1	P4	P4	P4	P7	P7	P7

図17



(a)

符号化	B6	P7	B8	B9	P10	B11	B12
メモリに 保持される 動きベクトル	P4	P4→P7	P7	P7	P7→P10	P10	P10
メモリに 保持される 画素値	10 P1 P4 P4	10 P1 P4 P7	10 P1 P4 P7	10 P1 P4 P7	10 P1 P4 P7	10 P1 P4 P7	10 P1 P4 P7

(b)

図18

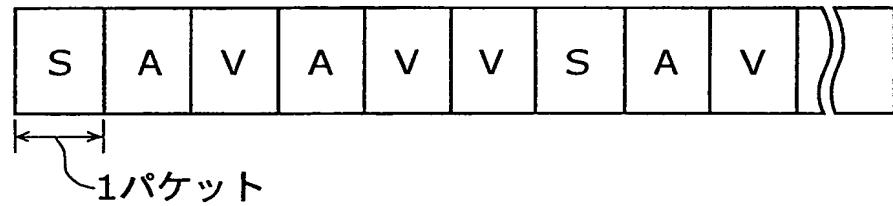


図19

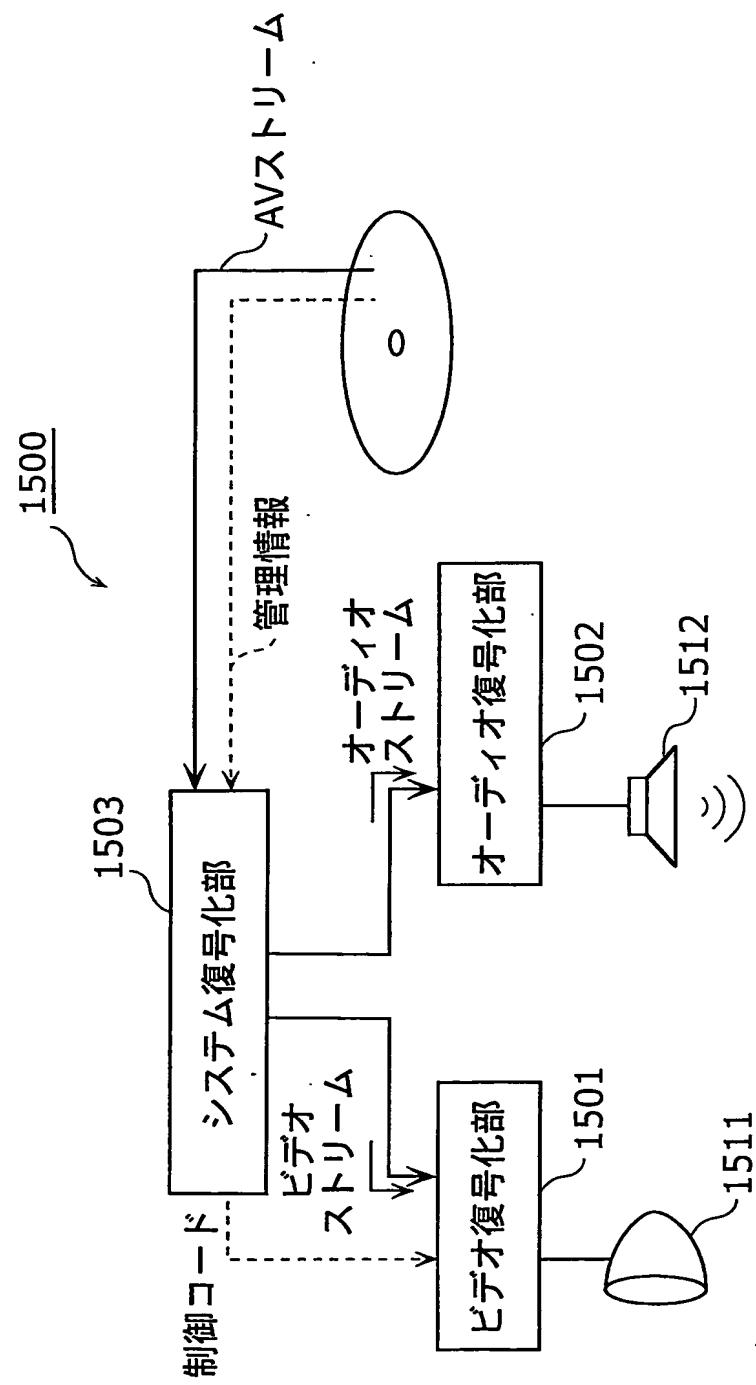


図20

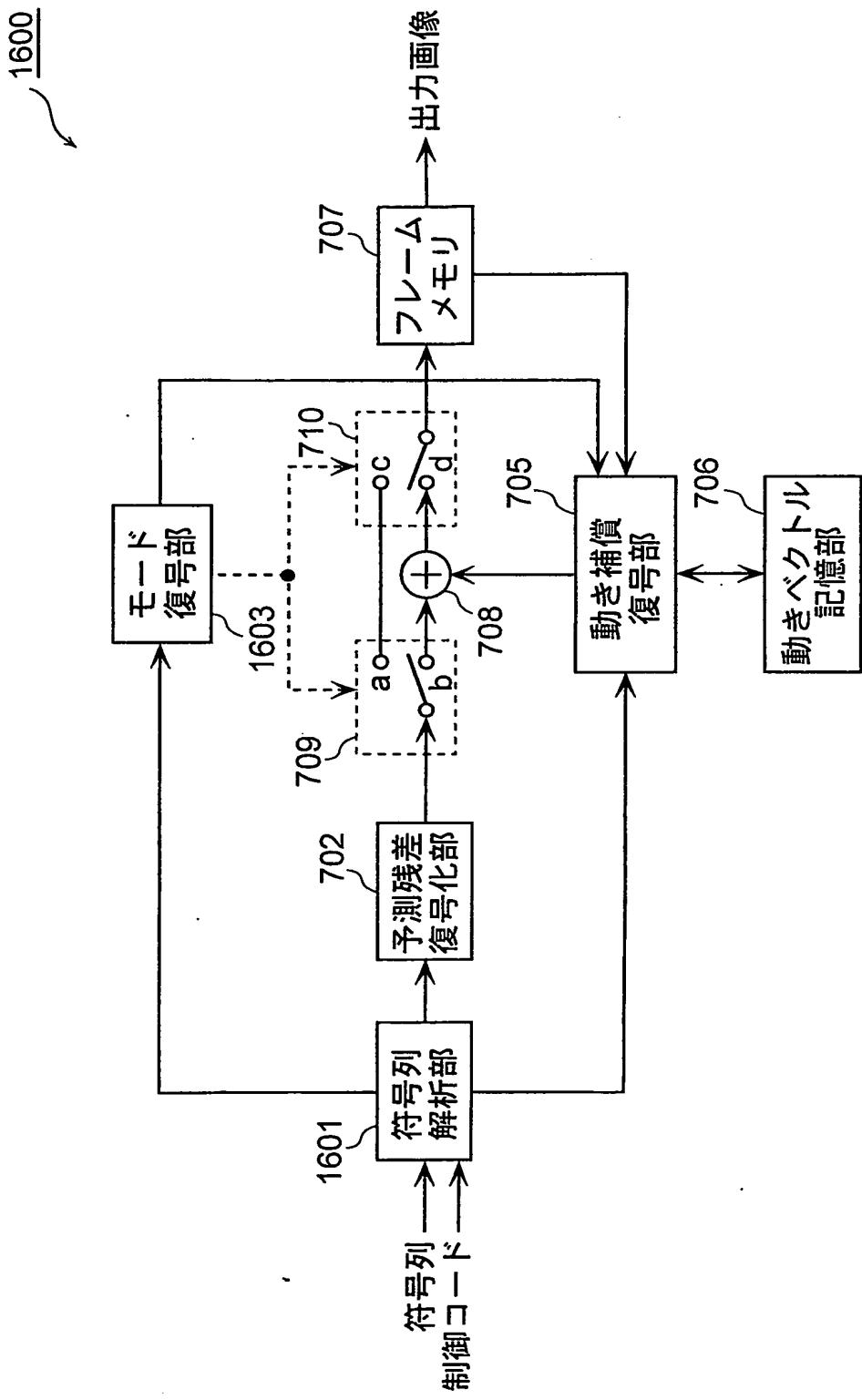


図21

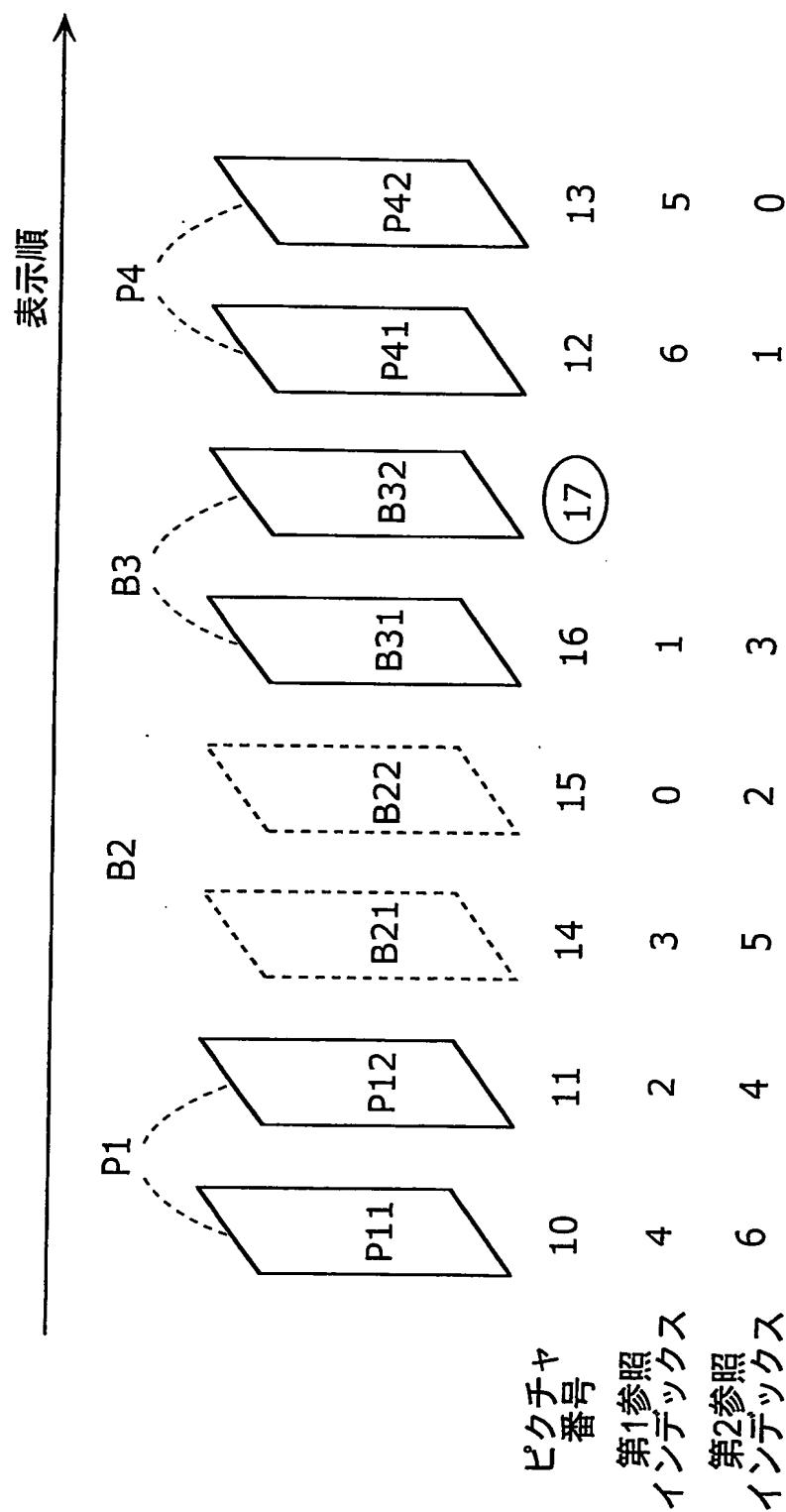


図22

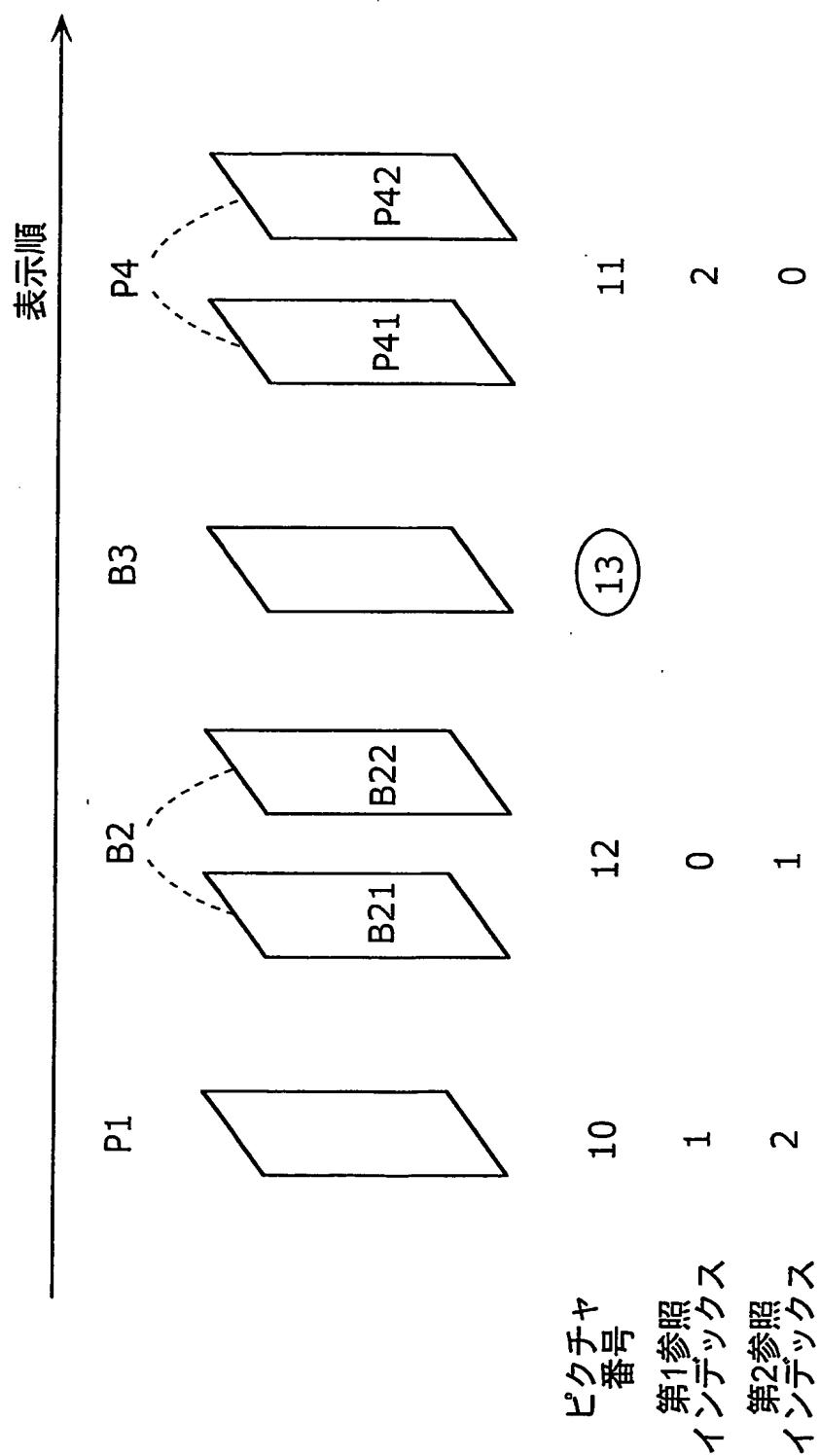


図23

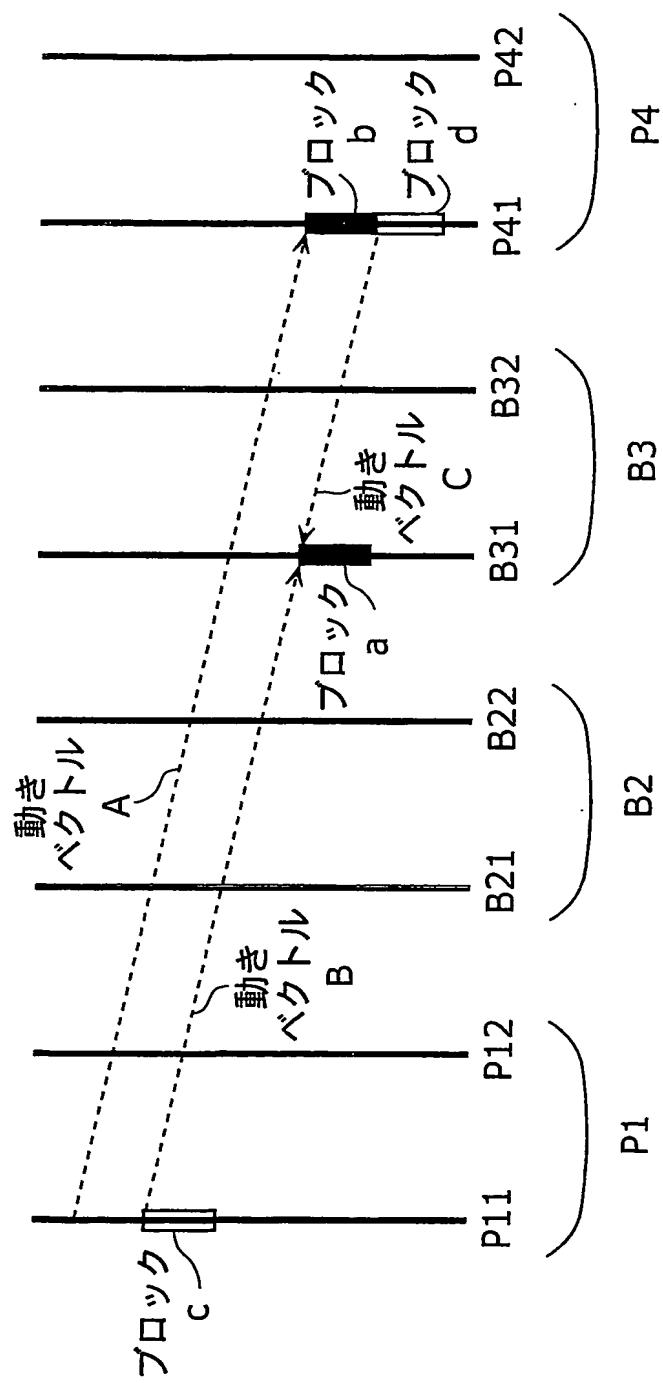


図24

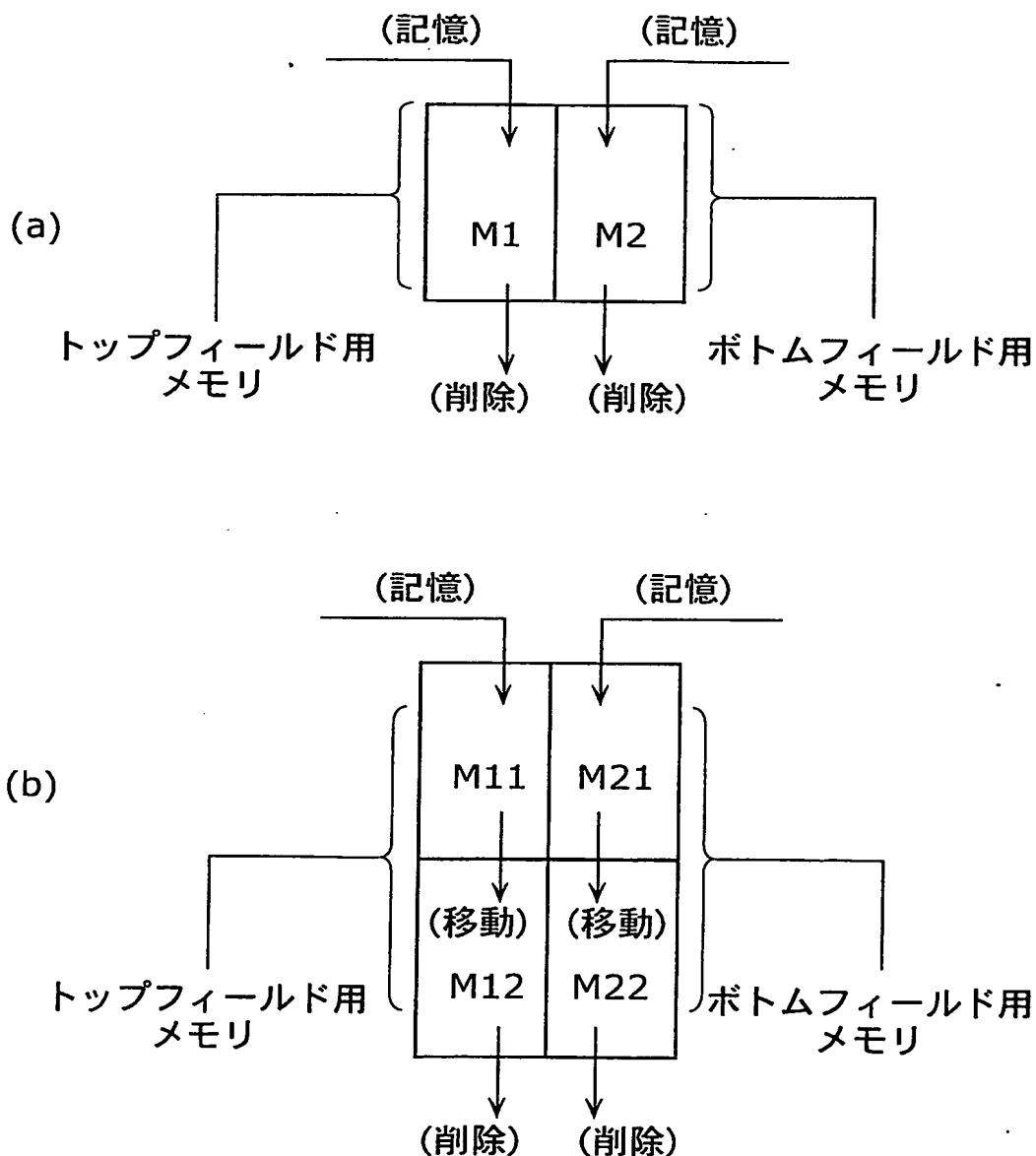


図25

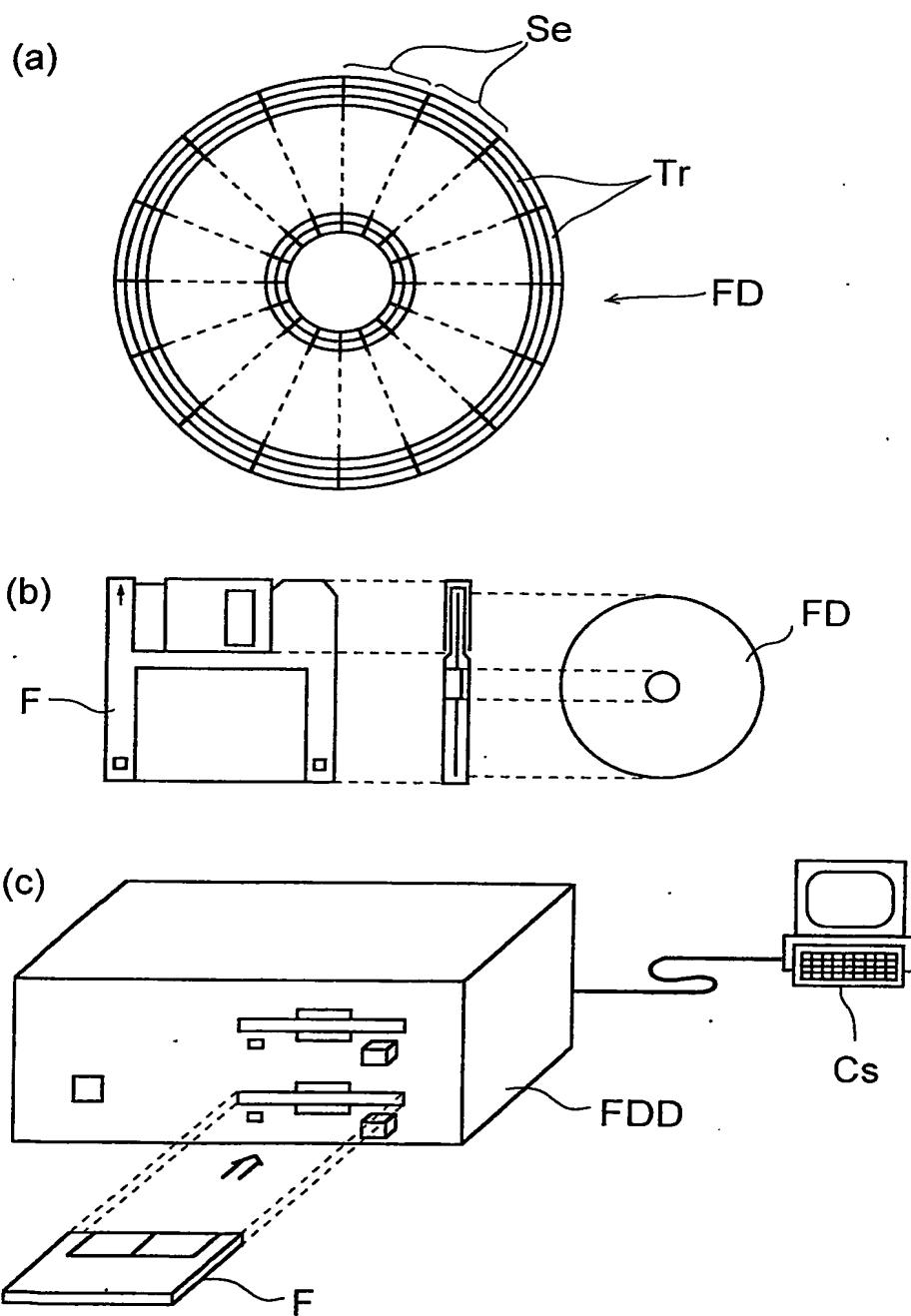


図26

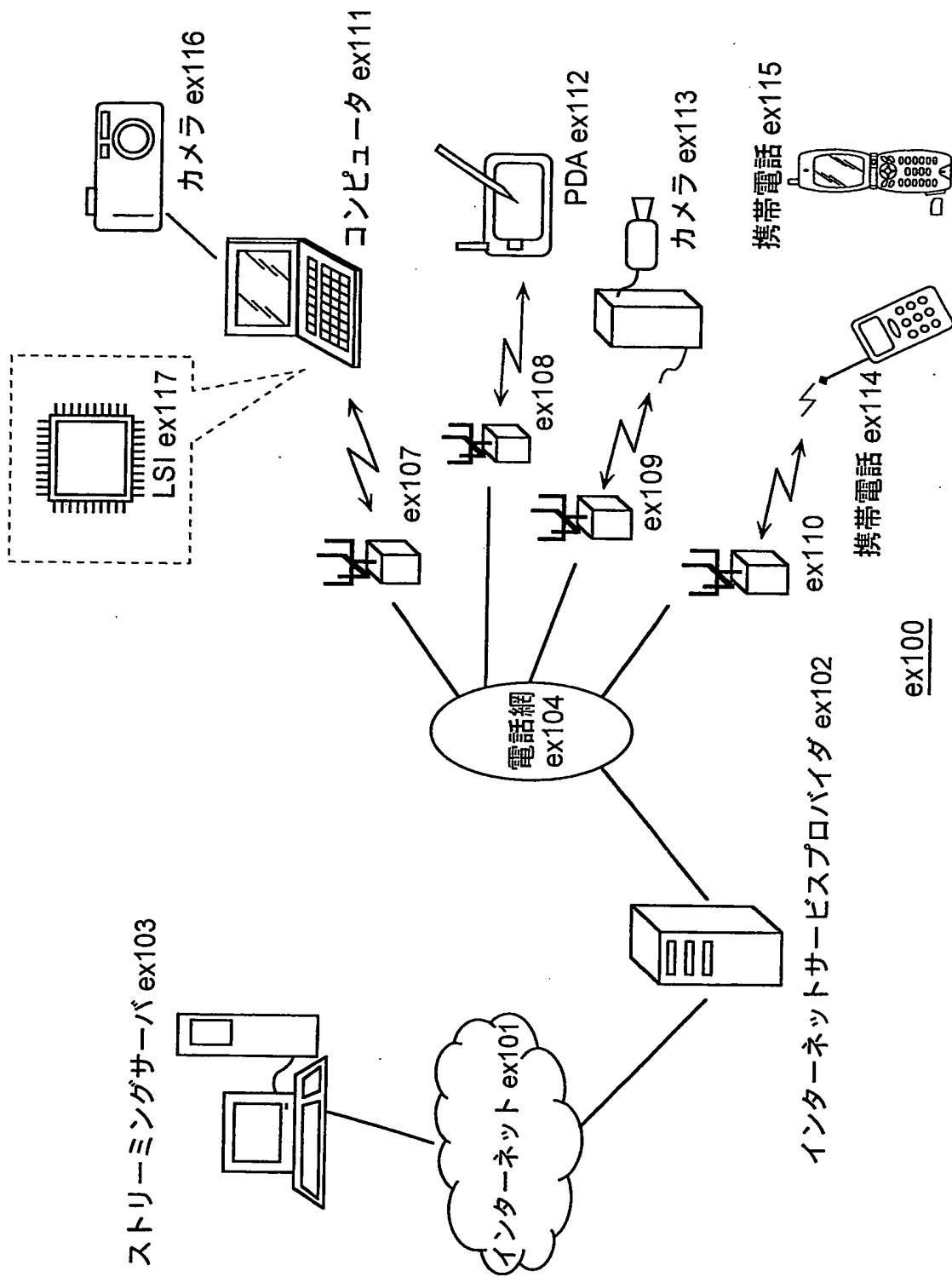


図27

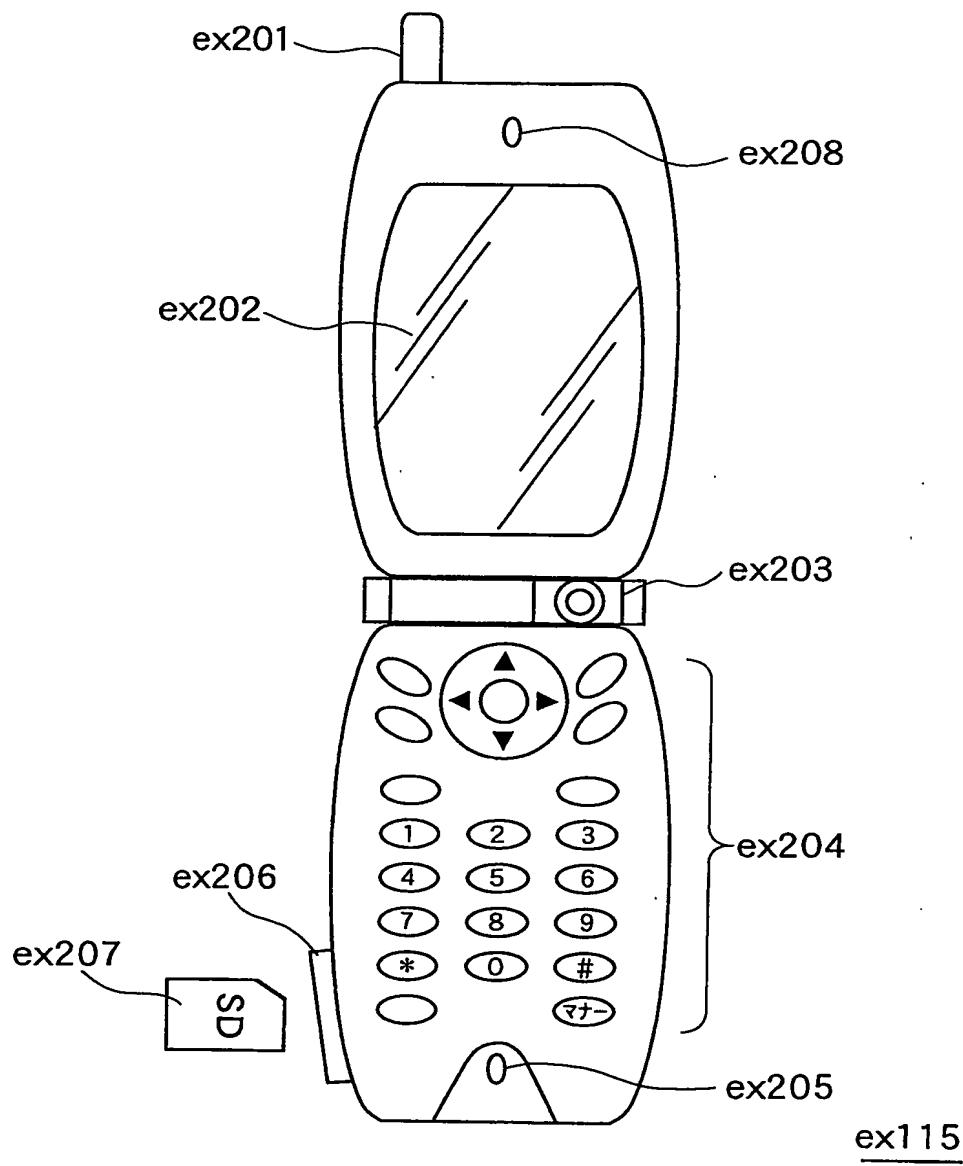


図28

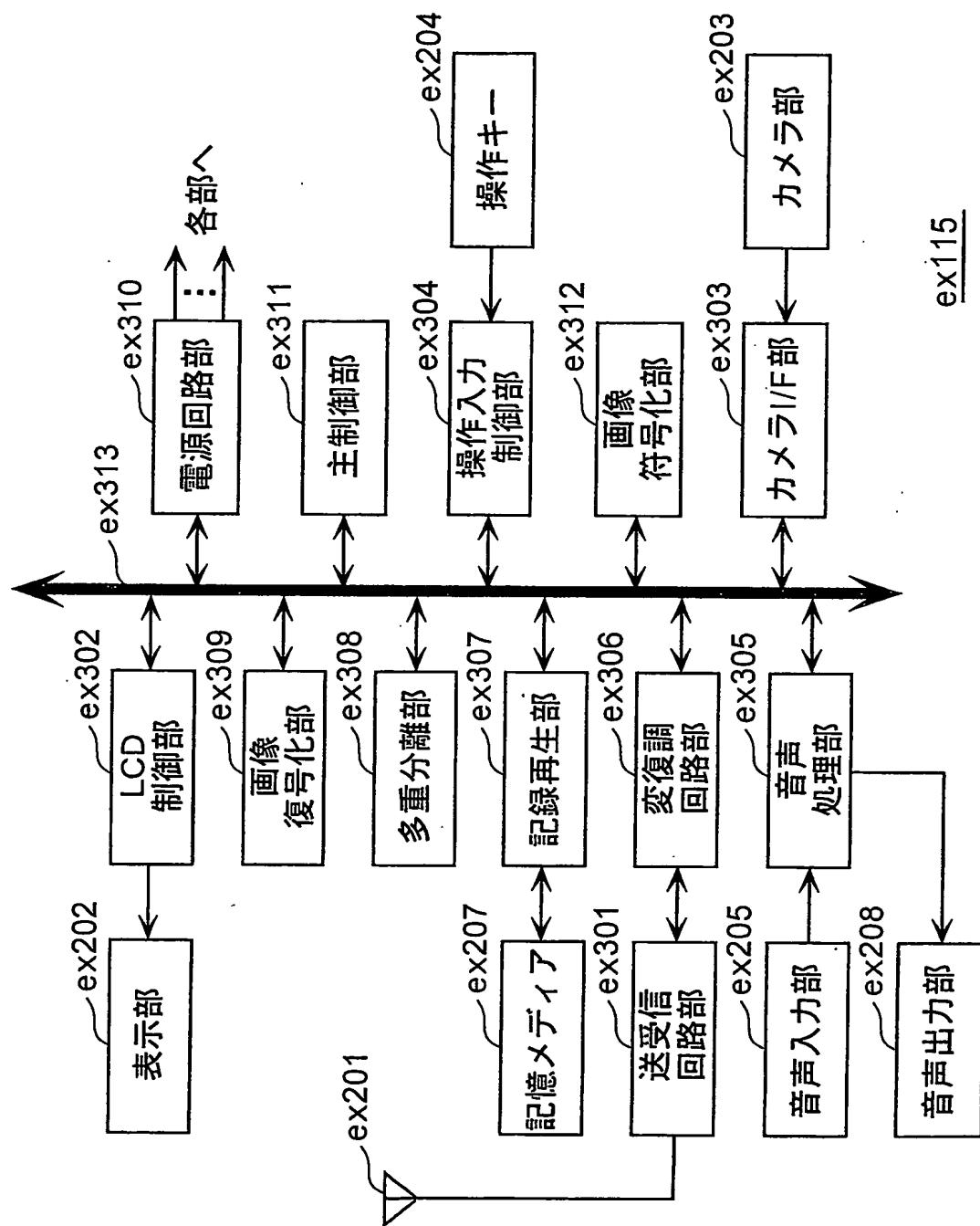
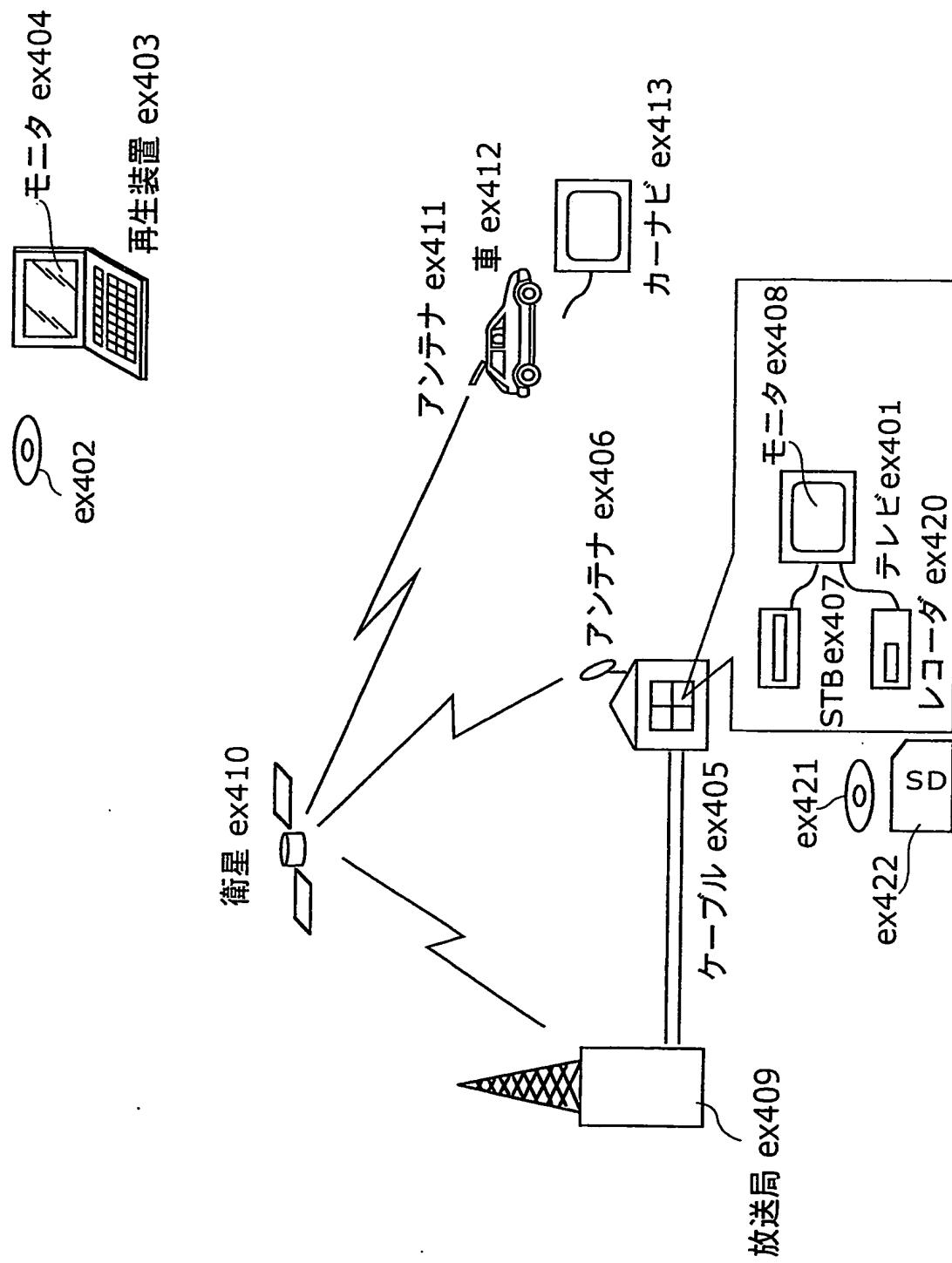


図29



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP03/07640

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
Int.Cl⁷ H04N7/32

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl⁷ H04N7/24-7/68

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1957-1996	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2003
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1975-2003	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2003

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	H.26L Test Model Long Term Number 6 (TML-6) draft0. [Online], ITU-Telecommunications Standardization Sector STUDY GROUP 16 Video Coding Experts Group (VCEG), 2001, [retrieved on 2003-05-28], pages 28 to 33, Retrieved from the Internet: <URL: http://kbs.cs.tu-berlin.de/~stewe/vceg/TMLDocs/VCEG-L45d0.doc >	1-55
A	Edited by Sukekazu MIKI, "MPEG-4 no Subete", Kogyo Chosakai Publishing Co., Ltd., 30 September, 1998 (30.09.98), pages 44 to 49	1-55
A	JP 11-75191 A (Next Level Systems Inc.), 16 March, 1999 (16.03.99), Full text; all drawings & EP 863675 A2 & US 5991447 A	3-13, 29-35

Further documents are listed in the continuation of Box C.

See patent family annex.

<ul style="list-style-type: none"> * Special categories of cited documents: "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance "E" earlier document but published on or after the international filing date "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed 	<ul style="list-style-type: none"> "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art "&" document member of the same patent family
---	--

Date of the actual completion of the international search
16 September, 2003 (16.09.03)

Date of mailing of the international search report
30 September, 2003 (30.09.03)

Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP03/07640

Box I Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of item 2 of first sheet)

This international search report has not been established in respect of certain claims under Article 17(2)(a) for the following reasons:

1. Claims Nos.:
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:

2. Claims Nos.:
because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically:

3. Claims Nos.:
because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a).

Box II Observations where unity of invention is lacking (Continuation of item 3 of first sheet)

This International Searching Authority found multiple inventions in this international application, as follows:

The technical feature common to the groups of inventions of (1) to (3) of claims relates to encoding and decoding a moving picture which is a line of pictures consisting of a plurality of blocks while performing motion compensation using the motion vector.

(1) claims 1, 2, 7-12, 17-28, 39-45, 47, 49, 51, 53-55

(2) claims 3-6, 13, 29-35

(3) claims 14-16, 36-38, 46, 48, 50, 52

However, the aforementioned common feature is a known technique as is known from various documents and makes no contribution over the prior art.

(Continued to extra sheet)

1. As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable claims.

2. As all searchable claims could be searched without effort justifying an additional fee, this Authority did not invite payment of any additional fee.

3. As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.:

4. No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.:

Remark on Protest The additional search fees were accompanied by the applicant's protest.
 No protest accompanied the payment of additional search fees.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP03/07640

Continuation of Box No.II of continuation of first sheet(1)

The aforementioned common feature cannot be a special technical feature within the meaning of PCT Rule 13.2, second sentence. Consequently, there is no technical feature common to all the claims. Moreover, since there exists no other common feature which can be considered as a special technical feature within the meaning of PCT Rule 13.2, second sentence, no technical relationship within the meaning of PCT Rule 13 between the different inventions can be seen. Accordingly, it is obvious that the groups of inventions (1) to (3) do not satisfy the requirement of unity of invention.

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. C17H04N7/32

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. C17H04N7/24-7/68

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1957-1996年

日本国公開実用新案公報 1975-2003年

日本国登録実用新案公報 1994-2003年

日本国実用新案登録公報 1996-2003年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	H.26L Test Model Long Term Number 6 (TML-6) draft0. [Online], ITU-Telecommunications Standardization Sector STUDY GROUP 16 Video Coding Experts Group (VCEG), 2001. [retrieved on 2003-05-28], pages 28-33. Retrieved from the Internet: <URL: http://kb.s.cs.tu-berlin.de/~stewe/vceg/TMLDocs/VCEG-L45d0.doc>	1-55
A	三木弱一編, MPEG-4 のすべて, (株) 工業調査会, 1998. 09. 30, p. 44-49	1-55

 C欄の続きにも文献が列挙されている。 パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

16. 09. 03

国際調査報告の発送日

30.09.03

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号 100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

國分 直樹



5P 9070

電話番号 03-3581-1101 内線 3581

C (続き) 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	JP 11-75191 A (ネクストレベル・システムズ・イン コーポレイテッド) 1999. 03. 16, 全文, 全図 & EP 863675 A2 & US 5991447 A	3-13, 29-35

第I欄 請求の範囲の一部の調査ができないときの意見（第1ページの2の続き）

法第8条第3項（PCT17条(2)(a)）の規定により、この国際調査報告は次の理由により請求の範囲の一部について作成しなかった。

1. 請求の範囲 _____ は、この国際調査機関が調査をすることを要しない対象に係るものである。つまり、
2. 請求の範囲 _____ は、有意義な国際調査をできる程度まで所定の要件を満たしていない国際出願の部分に係るものである。つまり、
3. 請求の範囲 _____ は、従属請求の範囲であってPCT規則6.4(a)の第2文及び第3文の規定に従って記載されていない。

第II欄 発明の単一性が欠如しているときの意見（第1ページの3の続き）

次に述べるようにこの国際出願に二以上の発明があるとこの国際調査機関は認めた。

以下の（1）～（3）の請求の範囲に共通の事項は、複数のブロックから構成されるピクチャの並びである動画像を、動きベクトルを用いた動き補償を行いながら符号化及び復号化することである。

（1）請求の範囲 1, 2, 7-12, 17-28, 39-45, 47, 49, 51, 53-55

（2）請求の範囲 3-6, 13, 29-35 （3）請求の範囲 14-16, 36-38, 46, 48, 50, 52

しかしながら、上記の共通の事項は、文献を挙げるまでもなく周知の技術であって、先行技術の域をでないから、PCT13.2の第2文の意味において、この共通事項は特別な技術的特徴ではない。それ故、請求の範囲全てに共通の事項はない。また、PCT規則13.2の第2文の意味において特別な技術的特徴と考えられる他の共通の事項は存在しないので、それらの相違する発明の間にPCT規則13の意味における技術的な関連を見いだすことはできない。よって、上記請求の範囲（1）～（3）は、発明の単一性の要件を満たしていないことが明らかである。

1. 出願人が必要な追加調査手数料をすべて期間内に納付したので、この国際調査報告は、すべての調査可能な請求の範囲について作成した。
2. 追加調査手数料を要求するまでもなく、すべての調査可能な請求の範囲について調査することができたので、追加調査手数料の納付を求めなかった。
3. 出願人が必要な追加調査手数料を一部のみしか期間内に納付しなかったので、この国際調査報告は、手数料の納付のあった次の請求の範囲のみについて作成した。
4. 出願人が必要な追加調査手数料を期間内に納付しなかったので、この国際調査報告は、請求の範囲の最初に記載されている発明に係る次の請求の範囲について作成した。

追加調査手数料の異議の申立てに関する注意

追加調査手数料の納付と共に出願人から異議申立てがあった。
 追加調査手数料の納付と共に出願人から異議申立てがなかった。